اطنميز

الجزء النظرى وي الرياضيات النطبيقية الساسكا الوحدة الأولى

حلول النمارين

3=3+6

ض = ك ع ل

شہ = سال عن

الصفالثاك الثانوي القسم العلمي شعبة الرياضيات

٧ = ل × حـ

اعداد: احمد الشننوري

الوحدة الأولى الحركة في خط مستقيم

ا ـ ا تفاضل الدوال المتجهة

[۱] الحركة في خط مستقيم:

إذا تحرك جسيم في خط مستقيم يقال أنه يتحرك حركة خطية

[7] موضع الجسيم:

عندما يتحرك جسيم حركة خطية فإنه عند أى لحظة زمنية سم سيشغل موضع معين على الخط المستقيم

و لتعيين الموضع سَ لجسيم متحرك عند أى لحظة زمنية سه نختار نقطة ثابتة "و" على الخط المستقيم كنقطة أصل و نحدد اتجاه موجب على طول الخط

فُمثلاً

في الشكل المقابل:

عندما : يكون الجسيم عند الموضع (١) على الخط المستقيم فإن : $\frac{1}{100} = \frac{1}{100}$ حيث :

ى متجه وحدة في اتجاه و ﴿ " اتجاه الحركة "

بينما : في الشكل المقابل : إذا كان : الجسيم عند الموضع ب على

الخط المستقيم فإن : سَ = - ٤ يَ

لاحظ

[٣] متجه الازاحة:

تعرف ازاحة الجسيم في بأنها التغير في متجه موضعه في الشكل المقابل: هم م

إذا تحرك الجسيم من الموضع $\frac{}{\Delta \overline{w}}$ إذا (4) إلى الموضع (4) على

الخط المستقيم فإن : الخط المستقيم فإن : الازاحة فَ $\Delta = \Delta = 0$ حيث : $\Delta = 0$

في هذه الحالة $\Delta_{\overline{m}}$ تكون موجبة حيث أن موضع الجسيم النهائي (4) على يمين موضع الجسيم الابتدائي (4)

أما إذا كان موضع الجسيم النهائي على يسار موضع الجسيم الابتدائي فإن $\Lambda \overline{}$ تكون سالبة

ملاحظات

- (ا) ازاحة الجسيم $\frac{1}{1}$ كمية متجهة و يمكن التعبير عنه كدالة في الزمن $\frac{1}{1}$ الزمن $\frac{1}{1}$ أي أن $\frac{1}{1}$ $\frac{1}{1}$
- (T) معيار الازاحة هو طول القطعة المستقيمة الموجهة من نقطة البداية إلى نقطة النهاية بصرف النظر عن المسار الذي تحرك فيه الجسيم
 - (۳) المسافة كمية قياسية موجبة تمثل المسار الكلى المقطوع بواسطة الجسيم
 - (2) معيار الازاحة < المسافة الكلية
- (0) يمكن استخدام الرموز س ، ف للتعبير عن القياس الجبرى لمتجه الموضع سَ و لمتجه الازاحة فَ على الترتيب
- (٦) إذا كان موضع الجسيم عند بداية قياس الزمن عند نقطة الأصل فإن : $\frac{1}{\sqrt{100}} = \frac{1}{\sqrt{1000}} = \frac{1}{\sqrt{10000}}$

(V) إذا عاد الجسيم إلى موضعه الابتدائى فإن: ف = صفر

[2] متجه السرعة:

إذا كانت : $\frac{1}{100} = \frac{1}{100}$ هى ازاحة الجسيم خلال فترة زمنية $\frac{1}{100} = \frac{1}{100}$ فإن : متجه السرعة المتوسطة $\frac{1}{100} = \frac{1}{100}$ يساوى خارج قسمة متجه الازاحة على الزمن أى أن :

$$\frac{\Delta_{\nu}}{\Delta_{\nu}} = \frac{\Delta_{\nu}}{\Delta_{\nu}} = \frac{\overline{\omega}(\nu + \Delta_{\nu}) - \overline{\omega}(\nu)}{\Delta_{\nu}}$$

و يعرف متجه السرعة اللحظية $\overline{3}$ عند أى لحظة زمنية بالعلاقة : $\overline{3} = \frac{1}{1} \frac{1}{1$

يمكن استخدام الرمزع للتعبير عن القياس الجبرى لمتجه السرعة ع و تكون : ع = $\frac{|| \text{line} || 3}{|| 3|}$ و تكون : ع = $\frac{|| \text{line} || 3}{|| 3|}$ و $\frac{3}{|| 3|}$ وحدة في اتجاه الحركة

[0] السرعة :

إذا كان : 3 (0) متجه سرعة جسيم يتحرك فى خط مستقيم فإن : السرعة هى الكمية القياسية التى تعبر عن معيار متجه السرعة أى أن : السرعة = $\|3\| = \|\frac{3m}{30}\| = \|\frac{3m}{30}\|$ و إذا كان : 3 هو القياس الجبرى لمتجه السرعة ، m هو القياس الجبرى لمتجه السرعة ، m هو القياس الجبرى لمتجه الموضع فإن :

$$|\lim_{n \to \infty} \frac{1}{n}| = |\frac{1}{2} \frac{1}{n}| = |\frac{1}{2} \frac{1}{n}|$$
 $|\lim_{n \to \infty} \frac{1}{n}| = |\frac{1}{2} \frac{1}{n}|$
 $|\lim_{n \to \infty} \frac{1}{n}| = |\frac{1}{2} \frac{1}{n}|$

ملاحظة :

إذا وصل الجسيم إلى أقصى بعد (أقصى ارتفاع) فإن : ع = صفر

[٦] العجلة:

إذا كان : $\Delta \vec{3}$ تعبر عن التغير في متجه السرعة خلال فترة زمنية $\Delta \nu$ فإن : العجلة المتوسطة $\vec{-1}$ تعطى بالعلاقة : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ أى أن : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ أى أن : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ أى أن : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ و تعرف العجلة اللحظية $\vec{-1}$ (العجلة اختصاراً) عند أى لحظة $\vec{-1}$ بالعلاقة : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ بالعلاقة : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$ بالعلاقة يستنتج أن : $\vec{-1} = \frac{3}{3\nu}$

ملاحظة •

أحمد التنتتوي

أى أن: العجلة هي معدل تغير السرعة بالنسبة للزمن (ميل المماس لمنحنى السؤعة – الزمن)

و يحسب معيار متجه العجلة بوحدة م / ث / ث (م / ث) في النظام الدولي للوحدات

مما سبق نجد أن : إذا كانت $\frac{1}{\sqrt{3}}$ ($\sqrt{3}$) موضع الجسيم و هى دالة فى الزمن $\sqrt{3}$ فإن : متجه السرعة $\frac{1}{3}$ = $\frac{1}{3\sqrt{3}}$ و من ذلك بمكن استنتاج أن : العجلة $\frac{1}{\sqrt{3}}$ = $\frac{1}{3\sqrt{3}}$ = $\frac{1}{3\sqrt{3}}$ = $\frac{1}{3\sqrt{3}}$ | $\frac{1}{\sqrt{3}}$ |

تبيه:

عند الاشارة إلى القياسات الجبرية لكل من متجهات الموضع و السرعة و العجلة تستخدم الرموز س ، ع ، ح على الترتيب

ملاحظات :

- (۱) إذا تحرك الجسيم بأقصى سرعة أو سرعة منتظمة (ثابتة) فإن : ح = صفر
 - (٦) (v) = (v) ، (v) = (v) ، (v) = (v) = (v) . (v) = (v) = (v) . (v) = (v) = (v) . (v) = (v) . (v) = (v) . (v) = (v) .

القياس الجبرى لمتجه السرعة و العجلة :

- (۱) إذا كانت : ح > ، فإن :

 ع تتزايد و العكس صحيح
 أى أن إذا كانت : ع تتزايد
 فإن : ح > ، " موجبة "
 فإن : ح > ، " موجبة "
 و هذا يعنى أن : الجسيم
 يتحرك بشكل أسرع في
 الاتجاه الموجب شكل (۱) ح > ،
- و أن : الجسيم يتحرك ببطء أكثر في الاتجاه السالب شكل (٦) في الحالتين : $\Delta = -2$
 - (۱) إذا كانت : ح < ، فإن :
 - ع تتناقص و العكس صحيح أى أن إذا كانت : ع تتناقص فإن : حد < . " سالبة "
 - و هذا يعنى أن : الجسيم عم التحرك ببطء أكثر في الاتجاه الموجب شكل (٣)
- و أن : الجسيم يتحرك بشكل أسرع في الاتجاه السالب شكل (٤) في الحالتين : Δ δ δ .

۳

المتباینتین :

" الحركة المتسارعة تعنى: الجسيم يتحرك بسرعة تزايدية إلى الأمام أو بسرعة تناقصية إلى الخلف " " الحركة التقصيرية تعنى:

ع حـ > . للحركة المتسارعة ع حـ < . للحركة التقصيرية الجسيم يتحرك بسرعة تزايدية إلى الخلف أو بسرعة تناقصية إلى الأمام "

طرق تعيين فترات الحركة المتسارعة و فترات الحركة التقصيرية :

(۱) بيانياً :

أي أن:

كما سيأتي في دراسة كل من : (منحنى الازاحة – الزمن) ، و مثله تماماً (منحنى السرعة _ الزمن) ، (منحنى العجلة – الزمن)

(١) جبرياً:

1) دراسة إشارة كل: ع ، حد كدوال في مه كما سبق في دراسة إشارة الدالة (الصف الأول الثانوي) أو بالتعويض عن قيم لـ م في كل فترة تتغير فيها الحركة ثم تحديد إشارة : ع حـ

(٣) في كل من الشكلين (١) ، (٤) يقال أن : الجسيم يتحرك أسرع

(يتسارع) ، بينما في كل من الشكلين (٢) ، (٣)

يقال أن: الجسيم يتحرك بتقصير (يتباطأ)

الجسيم يتحرك حركة متسارعة إذا كان: ع ، ح

و يتحرك حركة تقصيرية إذا كان : 3 ، حَ

لهما نفس الاتجاه (3 - -)

متضادين في الاتجاه (ع حد < .)

استنتاج العجلة عندما يكون متجه السرعة دالة في الموضع:

 $! (\omega) : 3 = (\omega) : \omega = (\omega)$ فإن

باستخدام قاعدة السلسلة نستنتج : $\frac{33}{310} = \frac{33}{310} \times \frac{300}{310}$

أى أن : $- = 3 \times \frac{33}{34}$

و هي صورة أخرى للعجلة يمكن استخدامها عندما يكون متجه السرعة ع دالة في الموضع س

حمد الننتنوري

دراسة الأشكال البيائية لحركة جسم:

أولاً: دراسة سلوك الدالة:

لدراسة سلوك الدالة : ف = v^{2} - V^{3} + V^{3}

 $(P - v)(I - v)P = 9 + vII - vP = \frac{i}{v} = \varepsilon$ نوجد: بوضع : ع = . يكون : به = ١ ، به = ٣

بدراسة إشارة ع كما بالشكل التالي نجد:

ν	•	-		۳	∞
$ \hat{u} _{L^{\infty}}$ اشارة $3 = \epsilon'(\omega)$	+ +			•	+ +
()) = 1 is 15 at 1	1	\times	1	\mathcal{N}	
سلوك ف = د (م)	تزايدية	\geq	تناقصية	\backslash	تزايدية
ف = د (م)		٤		•	
		قيمة		قيمة	
		عظمي		قيمة صغرى محلية	
		محلية		محلية	

- (1) تزاید و تناقص الدالة:
- - [۲] الدالة ف = د (٥٠) تناقصية في] ۱ ، ٣ [
 - (٢) نقط القيم العظمى و الصغرى المحلية:
- (۱) الدالة ف = c(v) نقطة قيمة عظمى محلية عند v = v
 - حيث عند : به < | تكون : الدالة تزايدية
 - ، عند : ب > | تكون : الدالة تناقصية
- [7] للدالة ف = ϵ (ω) نقطة قيمة صغرى محلية عند : ω = ω حبث عند : به < ۳ تكون : الدالة تناقصية
 - ، عند : ب > ٣ تكون : الدالة تزايدية

 $(\Gamma - \omega)$ ا = $\Gamma - \omega$ = $\frac{3}{3}\omega$ = $\frac{3}{3}\omega$ = $\frac{3}{3}\omega$

بوضع : حـ = ، يكون : به = ٢

بدراسة اشارة حر كما بالشكل التالي نجد :

	-		
ν	•	٢	∞
اشارة ح $=$ د $ $		•	+ + + +
تحدب ف = د (٧)	لأعلى	\times	لأسفل
ف = د (م)		٢	
		نقطة	1,0
		انقلاب	

- رحب الدالة و نقط الانقلاب : [۱] في [. ، ۲۰ [۱] في [، ، ۲ [: يكون منحنى الدالة ف (١٨) محدباً لأعلى لأن: المشتقة الثانية للدالة ف (م) سالبة أى : ح < .
- [7] في] F ، ∞ [: يكون منحنى الدالة ف (س) محدباً الأسفل لأن: المشتقة الثانية للدالة ف (م) موجبة أي: د > .
- [٣] عند : به = ٢ تنعدم المشتقة الثانية للدالة ف (به) موجبة

أى : ح = . ، يتغير تحدب المنحنى لذا تسمى النقطة (٢،٢) نقطة انقلاب

طريقة أخرى لتحديد نقط القيم العظمي و الصغرى المحلية :

نلاحظ عند: به = ۱ ، به = ۳

تنعدم المشتقة الأولى للدالة ف (مه) أى : $\frac{36}{310} = .$ و بالتالى : $\frac{3}{310}$

" ميل المماس = . (المماس أفقى) " كما يكون :

] عند : v = 1 تكون المشتقة الثانية للدالة ف (v) سالبة أى :

ع <u>ٰ ف</u> < . و بالتالى : د < .

(٢) نقط القيم العظمى و الصغرى المحلية:

ا] للدالة ف = c(v) نقطة قيمة عظمى محلية عند : v = v

[7] للدالة ف = ϵ (ω) نقطة قيمة صغرى محلية عند : ω

(٣) تحدب منحنى الدالة و نقط الانقلاب:

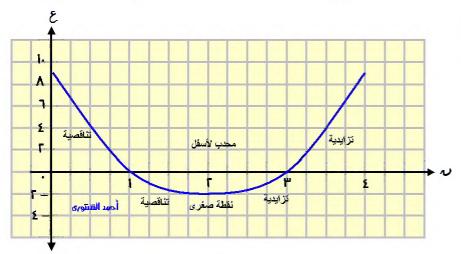
[۱] في [، ، ۲ [: يكون منحني الدالة ف (١٥) محدباً لأعلى

محدباً لأسفل ∞ [: يكون منحنى الدالة ف (ω) محدباً لأسفل

[٣] النقطة (٢،٢) نقطة انقلاب

٢) المنحنى التالى يمثل: (منحنى السرعة - الزمن)

 $(\mathbf{P} - \mathbf{v}) (\mathbf{I} - \mathbf{v}) \mathbf{P} = \mathbf{q} + \mathbf{v} \mathbf{I} \mathbf{r} - \mathbf{v} \mathbf{P} = \frac{\mathbf{q} \cdot \mathbf{r}}{\mathbf{q} \cdot \mathbf{r}} = \mathcal{E} :$ حيث



المنحنى التالى يمثل: (منحنى العجلة - الزمن)

$$(\Gamma - \omega)$$
 ا = $\Gamma - \omega$ ا = $\frac{\xi_s}{s_{\omega_s}} = \frac{1}{s_{\omega_s}} = \frac{1}{s_{\omega_s}}$: حيث : حيث

لذا تسمى النقطة (١،١) نقطة قيمة عظمى محلية

٢] عند : س = ٣ تكون المشتقة الثانية للدالة ف (س) موجبة أى :

ع^اف > . و بالتالى : د > .

لذا تسمى النقطة (٣،٠) نقطة قيمة صغرى محلية

ثانياً : التمثيل البياني لمنحنيات دالة ما و المشتقتين الأولى و الثانية لهذه الدالة : المنحنى التالى يمثل : (منحنى الازاحة – الزمن)

دیث: أ(٣ − س) س = س٩ + أس١ − س = ف: عید



و من دراسة سلوك الدالة يوضح الشكل كل من :

(۱) تزاید و تناقص الدالة:

 $brack {1} \infty$ ، ho ho ho ، ho ho ho . ho ho . ho ho

لاحظ: ميل المماس في كل فترة موجب حيث:

عند رسم المماس عند كل نقطة تنتمى للفترة نجد أنه يصنع زاوية حادة

مع الاتجاه الموجب لمحور به و بالتالي فإن:

المشتقة الأولى للدالة ف (١٨) تكون موجبة أى أن : ع > .

[7] الدالة ف = د (١٠) تناقصية في] ١ ، ٣ [

لاحظ: ميل المماس في كل فترة سالب حيث:

عند رسم المماس عند كُل نقطة تنتمى للفترة نجد أنه يصنع زاوية منفرجة

مع الاتجاه الموجب لمحور مه و بالتالي فإن :

المشتقة الأولى للدالة ف (س) تكون سالبة أى أن : ع < .

(٦) من منحنى الدالة : ف = د (١٠) نجد :

[۱] إذا كان المنحنى متزايد فإن الحركة تكون في الاتجاه الموجب

و يكون ميل المماس للمنحنى موجب " ع > . "

" الجسم يتحرك للأمام أو لأعلى "

[7] إذا كان المنحنى متناقص فإن الحركة تكون في الاتجاه السالب

و يكون ميل المماس للمنحنى سالب " ع < . "

" الجسيم يتحرك للخلف أو لأسفل "

[۳] السرعة تنعدم "ع = . " عند نقط القيم العظمى أو الصغرى للمنحنى " و عندها يتغير اتجاه الحركة

> لاحظ: ميل منحنى (الازاحة - الزمن) أو (الموضع - الزمن) عند لحظة زمنية ما يساوى سرعة الجسم عند نفس اللحظة

> > [2] العجلة تنعدم " حـ = . " عند نقط الانقلاب للمنحنى "

(V) من منحنى الدالة : ع = د (م) نجد :

[۱] إذا كان المنحنى يقع أعلى محور (١٥) فإن السرعة تكون موجبة أي أن : الجسم يتحرك في نفس اتجاه الحركة

[7] إذا كان المنحنى يقع أسفل محور (١٥) فإن السرعة تكون سالبة أي أن : الجسم يتحرك في عكس اتجاه الحركة

السرعة تنعدم " ع = " عند نقط التقاطع مع محور (ω)

[2] إذا كان المنحنى متزايد فإن ميل المماس يكون موجب

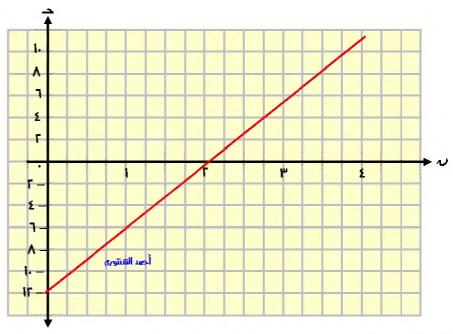
و بالتالى تكون العجلة موجبة " ح> . "

[0] إذا كان المنحنى متناقص فإن ميل المماس يكون سالب

و بالتالى تكون العجلة سالبة " ح < . "

[1] العجلة تنعدم " ح=. " عند نقط القيم العظمى و الصغرى للمنحنى " لاحظ : ميل منحنى (السرعة - الزمن) = العجلة

[V] السرعة تتزايد إذا كانُ المنحنى يقع أعلى محور (س) و ميله موجب أو أسفل محور (س) و ميله سالب و تكون : 3 - > 0 أي أن : حركة الجسم متسارعة



ملاحظات:

- (۱) من دراسة سلوك الدالة يمكن دراسة و تمثيل المشتقة الأولى للدالة بيانياً أو العكس بمعنى من المشتقة الأولى للدالة يمكن دراسة و تمثيل الدالة الأصلية بيانياً
 - 🗅 الازاحة عند لحظة زمنية 🕠 هي :

الاحداثي الرأسي (محور ف) للنقطة التي احداثيها الأفقى م

(") الازاحة خلال فترة ما هي المساحة المحصورة بين منحنى

(السرعة -الزمن) و محور (السرعة -

(2) المسافة هى مجموع القيم المطلقة للازاحات المختلفة عند كل تغير في اتجاه الحركة

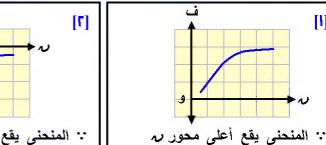
(0) المسافة خلال فترة ما هي مجموع القيم المطلقة للازاحات المختلفة خلال هذه الفترة

- [٨] السرعة تباطأ إذا كان المنحنى يقع أعلى محور (٥٨) و ميله سالب أو أسفل محور (مه) و ميله موجب و تكون : ع حد < . أى أن: حركة الجسم تقصيرية
 - (۸) من منحنی الدالة : $\mathbf{c} = \mathbf{c}(\mathbf{v})$ نجد :
 - [۱] إذا كان المنحنى يقع أعلى محور (١٨) فإن العجلة تكون موجبة
 - [7] إذا كان المنحنى يقع أسفل محور (مه) فإن العجلة تكون سالبة
 - [٣] العجلة تنعدم عند نقط تقاطع المنحنى مع محور (١٠)
 - (٩) الجسم يتحرك على خط مستقيم و لا يتحرك على من المنحنيات السابقة

دراسة بعض الأشكال لحركة جسم من خلال (منحنى الازاحة - الزمن) :

(١) في الشكلين التاليين:

. < ف :

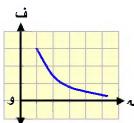


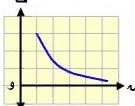
- - ∴ ف < .
- ت المنحنى متزايد نه الميل موجب
- . ع > . . الجسم يتحرك في
- من نقطة بدء الحركة
 - - الحركة تقصيرية

- (٢) [١] في الشكل المقابل:
- المنحنى يقع أعلى محور به نه ف > .
 - ، : المنحنى متناقص .: الميل سالب
- ن ع ح . .: الجسم يتحرك في عكس اتجاه الحركة
 - ، ∵ ف ع < .
 - . الجسم يقترب من نقطة بدء الحركة
- [1] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور مه نه ف ح .
 - ، : المنحنى متناقص .. الميل سالب
- . 3 < .
 الجسم يتحرك في عكس اتجاه الحركة
- الجسم يبتعد عن نقطة بدء الحركة ،∵ ف ع > .
- ، و في كلا الحالتين: : المنحني محدب لأعلى : ح < .
 - : ع د > . : الحركة متسارعة
 - (٣) [١] في الشكل المقابل:
 - ن المنحنى يقع أعلى محور به نه ف > .
 - ، : المنحنى متناقص : الميل سالب
 - : ٤ < . : الجسم يتحرك في عكس اتجاه الحركة
 - ،∵فع<.
 - ن الجسم يقترب من نقطة بدء الحركة
 - [٦] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور به نه ف ح .
 - ، ٠٠ المنحنى متناقص ٠٠ الميل سالب
 - الجسم يتحرك في عكس اتجاه الحركة ∴ ع < .
 - ن الجسم يبتعد عن نقطة بدء الحركة ، ∵ ف ع > .
- ، و في كلا الحالتين: : المنحنى محدب الأسفل : ح > .
 - الحركة تقصيرية . > م ک د .

- ت المنحنى يقع أسفل محور به

- نفس اتجاه الحركة
- ، : فع ح . ناجسم يقترب
 - ، :: المنحنى محدب لأعلى
- : ح < . : ع ح < .





عن نقطة بدء الحركة ، ت المنحنى محدب لأعلى

نفس اتجاه الحركة

: د < . : ع د < .

ن المنحنى متزايد نالميل موجب

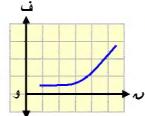
∴ ٤ > . ∴ الجسم يتحرك في

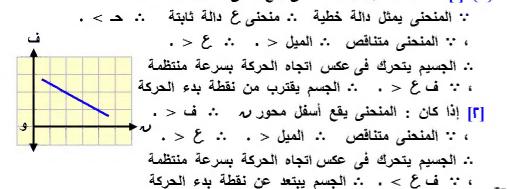
، :: فع > . : الجسم يبتعد

. الحركة تقصيرية

∴ ف > .

- (٤) [١] في الشكل المقابل:
- ت المنحنى يقع أعلى محور مه نه ف > .
 - ت المنحنى متزايد ت الميل موجب
- ٤ ٤ > . : الجسم يتحرك في نفس اتجاه الحركة
 ١ : ف ع > .
 - ن الجسم يبتعد عن نقطة بدء الحركة
- [7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور له نه ف ح .
 - ، نه المنحنى متزايد نه الميل موجب
- ن ع > . ن الجسم يتحرك في نفس اتجاه الحركة
- ن ف ع < . : الجسم يقترب من نقطة بدء الحركة
- ، و في كلا الحالتين: ت المنحنى محدب لأسفل ت ح > .
 - . ع د > . الحركة متسارعة
 - (0) في الشكل المقابل:
 - ن المنحنى يمثل دالة ثابتة
 - الميل = .
 - .: ع = .
 - ن الجسم متوقف
 - (١) [۱] الشكل المقابل يمثل منحنى يقع أعلى محور مه ت ف
- ت المنحنى يمثل دالة خطية ت منحنى ع دالة ثابتة تد = .
 - ، ن المنحنى متزايد ن الميل > ، ن ع > ،
 - . الجسيم يتحرك في نفس اتجاه الحركة بسرعة منتظمة
 - ، : فع > . .: الجسم يبتعد عن نقطة بدء الحركة
 - [7] إذا كان : المنحنى يقع أسفل محور م ن ف < .
 - ، ت المنحنى متزايد ن الميل > . ن ع > . ه
 - الجسيم يتحرك في نفس اتجاه الحركة بسرعة منتظمة
 - ، :: ف ع ح . .: الجسم يقترب من نقطة بدء الحركة





(V) [۱] الشكل المقابل يمثل منحنى يقع أعلى محور به

ملخص ما سبق بالجدول التالى:

منحنى ف = د (م) دالة تربيعية أو تكعيبية أو								
أسفل محور ب	أعلى محور به	إذا كان: المنحنى						
فإن : ف < .	فإن : ف > .	يقع						
متناقص فإن : ع < ٠	متزايد فإن : ع > .							
، و الجسم يتحرك في عكس	، و الجسم يتحرك في نفس	إذا كان: المنحنى						
اتجاه الحركة	اتجاه الحركة							
ف ع < .	ف ع > ،							
فإن: الجسم يقترب من	فإن: الجسم يبتعد عن	إذا كان:						
نقطة بدء الحركة	نقطة بدء الحركة							
محدب لأعلى	محدب لأسفل	إذا كان: المنحنى						
فإن: حد .	فإن : حـ > .	إذا كان ؛ المنكلي						
ع د .	ع د > ،	إذا كان:						
فإن: الحركة تقصيرية	فإن: الحركة متسارعة	ادا کن:						





دراسة بعض الأشكال لحركة جسم من خلال (منحنى السرعة - الزمن) : (١) [١] في الشكل المقابل:

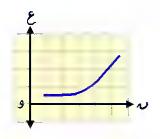
- ت المنحنى يقع أعلى محور به ت ع > .
- ، ن المنحنى متزايد ن الميل موجب
- الحركة متسارعة
 - " لاحظ أن : مقدار السرعة يتزايد "
- [7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور به عد . ع
- ، نه المنحنى متزايد نه الميل موجب نه د > .
 - ع حـ < . . . الحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "

:	المقابل	الشكل	فی	[H]	([
---	---------	-------	----	-----	------------

- ت المنحنى يقع أعلى محور 📭 ∴ ع > ، .
- ، :: المنحنى متناقص : الميل سالب
- ∴ع د < . ∴ حـ < .
 - ئـ الحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "

(٣) [۱] في الشكل المقابل:

- نه المنحنى يقع أعلى محور 🗘 🙃 ع > ٠٠
- ، :: المنحنى متناقص : الميل سالب
- - الحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "
- [7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور به : ع < .
- ، : المنحنى متناقص : الميل سالب : ح < .
 - ∴ ع ح > .
 ∴ الحركة متسارعة
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتزايد "
 - (٤) [۱] في الشكل المقابل:
 - ن المنحنى يقع أعلى محور مه ن ع > .
 - ∴ الميل موجب ء نه المنحنى متزايد
 - . < 🗢 👌 . ع حـ >
 - الحركة متسارعة
 - " لاحظ أن : مقدار السرعة يتزايد "
- [٦] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور به : ع < .
- ، : المنحنى متزايد : الميل مودب : ح > .
 - . ع ح < .
 الحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "



- ت المنحنى يقع أعلى محور رم : ع > .
- ، ثن دالة المنحنى ثابتة نه الميل = . نه حـ = .
 - الجسم يتحرك بسرعة منتظمة (ثابتة)
 - في نفس اتجاه الحركة
- [7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور س : ع < .
- .: الجسم يتحرك بسرعة منتظمة (ثابتة) في عكس اتجاه الحركة
 - (V) في الشكل المقابل:
 - ت المنحنى يقع على محور به
 - .: ع = .
 - الجسم متوقف
 - (٨) [۱] في الشكل المقابل:
 - المنحنى يقع أعلى محور به : ع > .
 - ت الميل موجب ، نه المنحنى متزايد
 - ٠ د > ، ١٤ د > ،
 - الحركة متسارعة
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتزايد "
 - [7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور 🗸 🗠 🤇 -
- ، :: المنحنى متزايد : د > .
 - خ ح ح .
 ن ع ح ح .
 ن الحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "
 - (٩) [١] في الشكل المقابل:
 - ت المنحنى يقع أعلى محور م : ع > .
 - ، :: المنحنى متناقص : الميل سالب
 - . ع د < . > ـ .
 - ئالحركة تقصيرية
 - " لاحظ أن: مقدار السرعة يتناقص "

:	المقابل	الشكل	فی	[H]	(0)
	c				





الحركة متسارعة

. > - :

" لاحظ أن: مقدار السرعة يتزايد "

، 🖫 المنحنى متناقص

[7] إذا كان: المنحنى يقع أسفل محور له نه ع < .

ملخص ما سبق بالجدول التالى:

منحنى ع = د (مه) دالة تربيعية أو تكعيبية أو								
أسفل محور رم	أعلى محور به	إذا كان: المنحنى						
فإن : ع < ٠	فإن : ع > ٠	يقع						
متناقص فإن : حـ < .	متزايد فإن : حـ > .	إذا كان: المنحنى						
ع د < . فإن : الحركة تقصيرية	ع د > . فإن : الحركة متسارعة	إذا كان:						

نه الميل سالب

∴ ع د > .

إذا كان : منحنى $3 = c (w)$ دالة خطية فإن : منحنى حـ (w) يمثل دالة ثابتة								
أسفل محور <i>ب</i> . فإن : ع < .	أعلى مدور َ به َ فإن : ع > .	إذا كان: المنحنى يقع						
متناقص فإن : حـ < .	متزايد فإن : حـ > ٠	إذا كان: المنحنى						
ع حـ < . فإن : الحركة تقصيرية	ع د > . فإن : الحركة متسارعة	إذا كان :						
تة فإن : حـ = ٠	إذا كان : منحنى ع = د (م) دائة ثابتة فإن : ح = .							
أسفل محور له قان : الجسم يتحرك بسرعة منتظمة في عكس اتجاه الحركة	أعلى محور به فإن : الجسم يتحرك بسرعة منتظمة في نفس اتجاه الحركة	إذًا كان: المنحنى يقع						

تحديد منحنيات (الموضع – الزمن) ، (السرعة – الزمن) ، (العجلة – الزمن) من شكل:

بملاحظة الشكل المقابل نجد:

بالنسبة للمنحنى (١):

عند رہ = ا توجد قیمة عظمی

، عند رم = ٣ توجد قيمة صغرى

بالنسبة للمنحنى (٢):

عند رم = ۲ توجد قيمة صغري

بالنسبة للمنحنى (٣):

لا توجد قيم عظمي أو صغرى

درجة دالة المنحنى (۱) =

 ι درجة دالة المنحنى (۲) + ا

(-1) + (-1) + (-1) درجة دالة المنحنى (-1) + (-1)

ن المنحنى (١) يمثل منحنى الموضع – الزمن ،

المنحنى (٢) يمثل منحنى السرعة – الزمن

المنحنى (٣) يمثل منحنى العجلة – الزمن

و بطريقة أخرى :

بالنسبة للمنحنى (١):

في [. ، ۱ [،] ۳ ، ٤ [: المنحنى متزايد ، و ميل المماس موجب

ن مشتقة دالته تقع أعلى محور مه في هاتين الفترتين

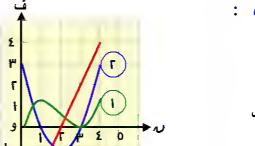
عند رم = ١، رم = ٣ : المماس أفقى

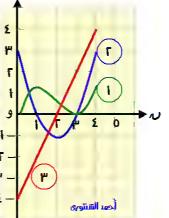
ن قيمة مشتقة دالته عند هاتين النقطتين = .

في] ١ ، ٣ [: المنحنى متناقص ، و ميل المماس سالب

. مشتقة دالته تقع أسفل محور به في هذه الفترة

و المنحنى (٢) يحقق ذلك





(1) = (1) + (1) درجة دالة المنحنى (1) + 1بالنسبة للمنحنى (٢) بالإضافة لما سبق و ما حققه نلاحظ: في [. ، ۲ [: المنحنى متناقص ، و ميل المماس سالب . مشتقة دالته تقع أسفل محور به في هذه الفترة عند رم = إ: المماس أفقى . قيمة مشتقة دالته عند هذه النقطة = . في] ٣ ، ٤ [: المنحنى متزايد ، و ميل المماس موجب مشتقة دالته تقع أعلى محور به في هذه الفترة و المنحنى (٣) يحقق ذلك : (-1) = (-1) = (-1) + (-1) + (-1) درجة دالة المنحنى (۳) مما سبق يتضح: المنحنى (١) يمثل منحنى الموضع – الزمن المنحنى (٦) يمثل منحنى السرعة – الزمن ، المنحنى (٣) يمثل منحنى العجلة – الزمن

إجابة تفكير ناقد صفحة ١٣١

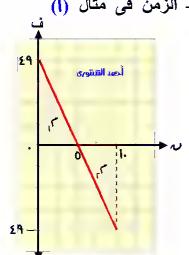
كيف نحسب من المنحني السابق السرعة – الزمن في مثال (١) المسافة المقطوعة خلال رحلة الحجر حتى عودته إلى نقطة القذف

وكذلك ازاحته خلال هذا الزمن ؟

المسافة = المساحة م + المساحة م

$$\mathbf{29} \times \mathbf{0} \times \frac{1}{7} + \mathbf{29} \times \mathbf{0} \times \frac{1}{7} =$$

$$= \frac{1}{7} \times 0 \times P2 - \frac{1}{7} \times 0 \times P2$$



حل آخر

من العلاقة المعطاة :

اجابة حاول أن تحل (١) صفحة ١٣١

جسيم يتحرك في خط مستقيم بحيث كان موضعه سَ عند أي لحظة ا زمنیة یعظی بالعلاقة $\overline{\psi}$ (س) $= (v^{\dagger} - 2 + \Psi)$ ی حیث س مقاسة بالمتر ، م بالثانية ، ي متجه وحدة في اتجاه حركة الجسيم (٩) أوجد ازاحة الجسيم خلال الثواني الثلاث الأولى

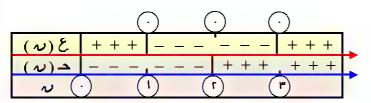
- (ب) أوجد متجه السرعة المتوسطة للجسيم عندما س = [، ،]
 - (ح) أوجد سرعة الجسيم عندما به = ٤
- (ع) من خلال منحني السرعة الزمن ، منحني الموضع الزمن قم بتحليل حركة الجسيم و بين متى يغير الجسيم اتجاه حركته

(-) متجه السرعة المتوسطة = $\frac{\overline{m_1} - \overline{m_2}}{\Gamma} = -7$ \overline{v}

$$\frac{1}{3}\left(\Sigma - \nu\Gamma\right) = \frac{\sqrt{2}}{3} = \frac{1}{3}\left(\Delta\right)$$

و عندما : $\sqrt{s} = 2$ فإن : $\sqrt{s} = 2$

- (ع) الشكلان المقابلان يوضحان: منحنى السرعة _ الزمن ، منحنى الموضع – الزمن من منحنى الموضع – الزمن:
- (۱) عند بدء الحركة يكون متجه موضع الجسيم هو ٣ ي ٠ من نقطة ثابتة (و)
 - (۱) يتحرك الجسيم نحو (و) و يصل إليها عند:
- نه = ا ثم يتحرك خلف (و)
- (۳) يسكن الجسيم لحظياً عند: ١٠ = ٦
- $\Gamma = \omega$: يغير الجسيم اتجاه حركته بعد ω
- $\Gamma = v$: يصل الجسيم لنفس النقطة الثابتة (و) عند v = vو يتجاوزها في الاتجاه المضاد للحركة الذي بدأ فيه
- $\Gamma = 1$ بدأ الجسيم الحركة بتسارع ثم تباطأ حتى سكن عند لحظياً σ ثم تسارع مرة أ**ذر**ى
 - من منحنى السرعة الزمن:
 - (۱) عند بدء الحركة كانت سرعة الجسيم ٤ م/ث
- (٦) تتناقص سرعة الجسيم خلال الفترة الزمنية [، ، ٦ [حتى يسكن لحظياً عند : س = ۲ ثم يغير اتجاه حركته بعدها
- (٣) تتزايد سرعة الجسيم خلال الفترة الزمنية] ٢ ، ∞ [في الاتجاه المضاد للحركة الذى بدأ فيه



 ∴ فترات التسارع هي:] ۲،۱[،] ۳،∞[لأن: ع، حلهما نفس الاشارة ، فترات التقصير هي: [١٠٠] ، ٣٠٢ لأن: ع ، ح مختلفا الاشارة

ا إجابة حاول أن تحل (٢) صفحة ١٣٣

- إذا كان متجه سرعة جسيم ع يعطى كدالة في الزمن بالعلاقة : $\overline{\mathcal{S}}$ (ω) = - (ω ¹ – Γ (ω) $\overline{\mathcal{S}}$ متجه وحدة فى اتجاه حركة الجسم (٩) متى يغير الجسيم د (ب) متى تزداد سرعة ا

- (A) متى يغير الجسيم حركته ؟
- (ب) متى تزداد سرعة الجسيم و متى تتناقص ؟
- (ح) أوجد عجلة حركة الجسيم عندما تنعدم السرعة
- $\frac{2}{6}$ يغير الجسيم حركته عندما يسكن لحظياً أي عندما : $\frac{2}{6}$ $\cdot = (0 - \nu)(1 - \nu) - \therefore \quad \cdot = (0 + \nu) - \nu$ 0 = v · \ = v :
 - \therefore year (i.e., $\omega = 1$) at $\omega = 0$
- $\frac{\zeta}{\zeta}(1-\omega\Gamma) = \frac{\zeta\varsigma}{v\varsigma} = \frac{\zeta}{\zeta}(\psi)$ (v)ュ | + + + | - - - | (1 - ~ 「) - = ユ ∴ (٣ - ѵ) ۲ - =
 - ند د > ، في] ، ، ٣ [نع تزداد في] ، ، ٣ [ت ع تتناقص في] ∞ ، ٣ [،حد < ، في] ٣ ؛ ∞ [

- (2) ميل الخط المستقيم = عجلة الجسيم = $\frac{1}{2}$ " ثابتة أى : \mathbf{c} موجبة "
- (٥) سرعة الجسيم [. ، ٢ [سالبة " المنحنى يقع أسفل محور (١٠) ، حـ موجبة لذا فهو يتحرك حركة تقصيرية خلال الفترة الزمنية [، ،] [
- (١) سرعة الجسيم [., 7] موجبة " المنحنى يقع أعلى محور (ω)
- ، حـ موجبة لذا فهو يتحرك حركة متسارعة خلال الفترة الزمنية [. ،] [

اجابة تفكير ناقد صفحة ٣٣٣

مستعيناً بالشكل السابق بين فترات التسارع و فترات التقصير لحركة الجسيم

- ∴ ع تقع أعلى محور (به) في [،۱۱[،] ۳،∞[، أسفل محور (٥٠) في ٢،٣ [
- ن ع > ، في [، ، ا [،] ٣ ، ∞ [، ع < ، في] ٣ ، ٣ [
 - ، ∵حہ تقع أسفل محور (لم) في [. ، ۲ [
 - ، تقع أعلى محور (به) في] ٣ ، ∞ [
 - ن حـ < ٠ في [، ١٠ [، حـ > ٠ في] ٣ ، ∞ [
 - نع د > ، في ا، ١٢ ، ا٣٠ ص ا
 - ن فترات التسارع هي :]٢،١[،]٣،∞[
 - ، ع حہ < ، فی [۱۱۰] ۳،۲ [
 - ن فترات التقصير هي: [١٠١] ، ٢٦٣ [

حل آخر

بدراسة إشارة كل من ع ، حـ نجد : ع = ٣ ١٥ - ١٢ له + ٩

- $(1-\nu)(\Psi-\nu)\Psi=(\Psi+\nu\Sigma-\nu)\Psi=\xi$
 - $(\Gamma \omega) = \Gamma \omega = \Delta$

ع (س)

$$0 = \omega$$
 \cdot $1 = \omega$: $\omega = 0$

إجابة تفكير ناقد صفحة ١٣٤

الشكل المرفق يبين سرعة جسيم 3 = 10 يتحرك في خط مستقيم

- (٩) متى يتحرك الجسيم للأمام و متى يتحرك للخلف ؟ و متى تتزايد سرعته و متى تتباطأ ؟
 - (ب) متى تكون عجلة الحركة

موجبة ؟ و متى تكون سالبة ؟ و متى تنعدم ؟

- (ح) متى تصل سرعة الجسيم إلى قيمتها العظمى ؟
 - (ع) متى يتوقف الجسيم لمدة أكثر من ثانية ؟

(٩) تالمنحنى يقع أعلى محور (١٥) "ع > . " في كل من : [١١٠] ١١٠] ٧٠٦ [

- ن الجسيم يتحرك للأمام في كل من [١٠٠] ، V ، ٦[،
- ت المنحنى يقع أسفل محور (٥٠) "ع > ، " في ١١٥٥ [
 - الجسيم يتحرك للخلف في ١١،٥ [
- ن المنحنى يقع أعلى محور (س) و ميله موجب " ح> . " فى] 0 ، 1 [، يقع أسفل محور (س) و ميله سالب " ح< . " فى] 1 ، 7 [

أخهد التنيتوري

- سرعة الجسيم تتزايد في كل من]۱،۱[،]٥،۱[
- المنحنى يقع أعلى محور (١٠) و ميله سالب فى كل من [١٠١ [،
 ١٢ ، ٧ [، يقع أسفل محور (١٨) و ميله موجب فى ٣ ، ٥ [

∴ سرعة الجسيم تباطأ في كل من [، ،] [،] ٣ ، ٥ [،] ٢ ، ٧ [
 (ب) ∵ المنحني متزايد في] ٣ ، ٦ [∴ عجلة الجسيم موجبة في] ٣ ، ٦ [
 ∴ المنحني متناقص في كل من [. ، ٦ [،] ٢ ، ٧ [

- . عجلة الجسيم سائبة في كل من [. ،] [،] V ، 7 [،
 - ن للمنحنى قيم عظمى عند كل من v = 0، v = 1، v = 1، v = 1
- ن عجلة الجسيم تنعدم عند كل من v = v ، v = v ، v = v ، و في v = v . و عندها v = v . المنحنى قيم عظمى عند كل من v = v و عندها v = v
 - ، س = ٦ و عندها ع = ١
 - ن تصل سرعة الجسيم إلى قيمتها العظمى عند سه = .
 - 녹 (ع) يتوقف الجسيم لمدة أكثر من ثانية في] ٩، ٧ [

جابة حاول أن تحل (٣) صفحة ١٣٤ ع

جسیم یتحرك فی خط مستقیم بحیث كانت العلاقة بین ع ، س تعطی فی الصورة $3 = \frac{0}{1 + 1}$ حیث ع مقاسة بوحدة 1 - 1 ، س مقاسة بالمتر أوجد عجلة الحركة عندما س 1 - 1 متر

الحل

- ٠٠ ع = ٥ (٤+ س)
- $\begin{bmatrix} 1 & (\omega + \Sigma) & 0 & \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & (\omega + \Sigma) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0$
- $\sim \Delta = \frac{-07}{717}$ ، عندما س = 7 فإن $= -\frac{97}{717}$ % ث

إجابة حاول أن تحل (٤) صفحة ١٣٥

يتحرك جسيم في خط مستقيم بحيث كان القياس الجبرى لمتجه سرعته ع في علاقة مع القياس الجبرى لمتجه موضعه س معطاة بالصورة:

$$3^{-1} = \frac{1}{\Lambda (3 - \omega^{-1})}$$
 أوجد حابد لالة س حيث حالقياس الجبرى

لعجلة الحركة ثم أوجد أصغر سرعة للجسيم المتحرك

$$\dot{}$$
 ع $\frac{1}{\lambda}=\frac{1}{\lambda}$ (ک $-$ س $\frac{1}{\lambda}$) باللاشتقاق بالنسبة إلى س ينتج :

$$\frac{\eta}{2\pi} = \frac{\eta}{2\pi} = -\frac{1}{2\pi} \left(2 - \frac{1}{2\pi} \right) \times -\frac{1}{2\pi} = \frac{2}{2\pi} \times 2 = \frac{1}{2\pi} \times 2 =$$

$$\frac{\partial}{\partial u} = \frac{\partial}{\partial u} = \frac{\partial}$$

، : ح = . عندما : س = . ، بدراسة اشارة حد كما بالشكل التالي نجد :

صغرى محلية

| F -

س

اشارة حـ

عندما : س > .

فإن : ح > .

، عندما : س < .

فإن : حـ < .

. توجد قيمة صغرى السرعة ع الأمن تا

" أصغر سرعة " عند : س = .

 $\frac{1}{2} = \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$ فإن : $\frac{3}{2} = \frac{1}{2}$

ن أصغر سرعة للجسيم المتحرك $\pm \frac{1}{\lambda} \sqrt{\Gamma}$ وحدة سرعة Γ

حل تمارین (۱ – ۱) صفحة ۱۳۵ بالکتاب المدرسی

تخير الاجابة الصحيحة من بين الاجابات المعطاة

- (۱) عندما يتحرك جسيم في خط مستقيم بسرعة ثابتة فإن : عجلته
- (٩) یزداد (ب) یتناقص (ح) ثابت لا یساوی الصفر (۶) صفر
- (٦) التغير في متجه موضع جسيم يتحرك في خط مستقيم يعرف بأنه :
- (٩) الازاحة (ب) المسافة (ح) متجه السرعة (ع) متجه العجلة
- (۳) جسیم یتحرك فی خط مستقیم بحیث كانت : $3 = 9 \, \alpha^{r+1}$ فإن : سرعته الابتدائية تساوى
 - (ع) ۳ (ع) ه (ع) ه (ع) ه (ع) ه ا
 - عاره = طاره فإن: عجلة الحركة حد تساوى
 - (٩) قالم (ب) ٢ قاله (حـ) ٢ عس (۶) عس
 - (0) جسيم يتحرك في خط مستقيم و كانت معادلة حركته:

س = ۲ + لو_د (مه + ۱) فإن :

- (٩) سرعته و عجلة الحركة تتناقصان دائماً
- (ب) سرعته و عجلة الحركة تتزايدان دائماً
- (ح) السرعة تتناقص و عجلة الحركة تزداد
- (ء) السرعة تتزايد و عجلة الحركة تتناقص

- بفرض أن : ع = $\frac{3}{4}$ حيث : $\frac{3}{4}$ ثابت $\frac{3}{4}$ حيث الم (٢) الازاحة
 - [(٣) ∵ع = ٣ ه ن ، بوضع : ١٠ ٠ ع = ٣ ه ا

أى أن: مقدار سرعة الجسيم تتناقص

الميل = .

∴ الميل < .

∴ الميل > .

ن الجسيم متوقف

.: منحنى ع دالة ثابتة

الجسيم يرجع للخلف

ن منحنى ع دالة ثابتة

٠٠ الجسيم يتحرك للأمام بسرعة ثابتة

. ع تتناقص

في شكل هـ:

• ن المنحنى متناقص

فى شكل ء : ت المنحنى يمثل دالة خطية

في شكل ١:

ت المنحنى محدب الأعلى

في شكل ب :

ت المنحنى يمثل دالة ثابتة

٠ ٤ :

ت المنحنى يمثل دالة خطية

٠ ٤ ٠

، نا المنحنى متزايد

😿 ن ع > ،

أى أن: سرعة الجسيم الابتدائية = ٣ ه ً

ر ن ع $=\frac{2m}{2}$ = قاره $=\frac{2m}{2}$

 $\Sigma = \frac{\xi_{s}}{a_{s}} = 1$ قام طام $\Sigma = \frac{\xi_{s}}{a_{s}} = 3$

(۵) : س = ۲ + لو_ه (مه + ۱)

ن ع = $\frac{3m}{3N} = \frac{1}{N+1} = \frac{1}{N+1}$ و منها : السرعة تتناقص : $\frac{1-}{(1+v)} = \frac{r-}{(1+v)\times 1-} = \frac{\xi s}{vs} = \Delta s$

و منها : عجلة الحركة تتزايد أي أن : السرعة تتناقص و عجلة الحركة تزداد

(٦) تخير الرسم البياني أمام كل جملة من الجمل الآتية :

الجسيم متوقف ٦) الجسيم يتحرك للأمام بسرعة ثابتة

۳) الجسيم يرجع للخلف ٤) مقدار سرعة الجسيم تتناقص

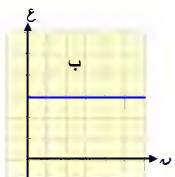
(V) تخير الرسم البياني أمام كل جملة من الجمل الآتية :

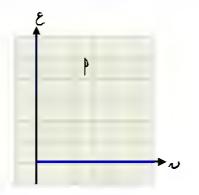
الجسيم تقصيرية

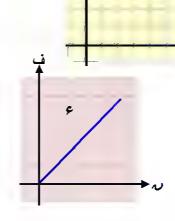
۳) الجسيم متوقف

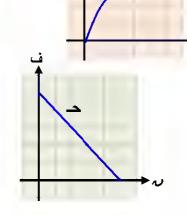
٢) الجسيم يتحرك بسرعة ثابتة

٤) حركة الجسيم متسارعة



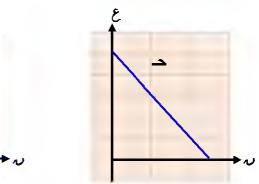


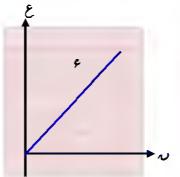




أحمد الننتتوري

أحمد الننتتوري







في شكل ٢:

ن المنحنى يقع على محور به ن ع = .

ن الجسم متوقف

في شكل ب:

ت المنحنى يقع أعلى محور به نه ع > .

، ث دالة المنحنى ثابتة ث الميل = . ث ح

٠٠ الجسم يتحرك بسرعة ثابتة

في شكل هـ:

ت المنحنى يقع أعلى محور به نع > .

، ٦٠ المنحنى متناقص

. ع حد .

في شكل ء :

ت المنحنى يقع أعلى محور به .. ع > .

، 😘 المنحنى متزايد

. ٤ هـ :

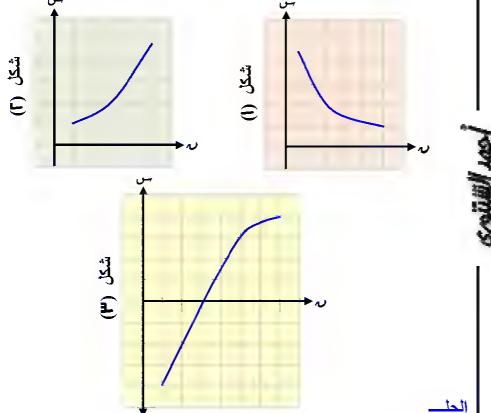
الميل موجبالميل موجب

ن حركة الجسيم متسارعة

ن الميل سالب ند حد .

حركة الجسيم تقصيرية

[(٨) في كل من المنحنيات المرسومة (منحنى الموضع – الزمن) حدد إشارة القياس الجبري لمتجه السرعة ، ثم عين ما إذا كان الجسيم يتحرك بتسارع أو يتباطأ (يتحرك ببطء)



- في شكل (١):
- ت المنحنى متناقص
- ، ت المنحنى محدب الأسفل
 - ∴ ع حـ < .

- ∴ الميل سالب∴ ع∴ الميل سالب
 - . < -> ::
- ن الجسيم يتباطأ (يتحرك ببطء)

في شكل (٢) : :: المنحنى متزايد : الميل موجب : ع > .

، ث المنحنى محدب الأسفل ∴ ح > .

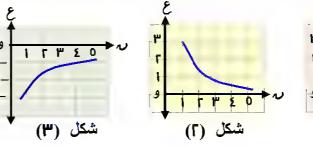
ن ع د < . ن الجسيم يتحرك بتسارع

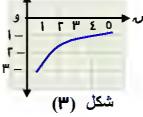
في شكل (٣) : ت المنحنى متزايد نه الميل موجب نه ع > .

، ∵ المنحنى محدب الأعلى ن حـ < .

: ع د < . : الجسيم يتباطأ (يتحرك ببطء)

(٩) في كل من المنحنيات المرسومة (منحني السرعة – الزمن) حدد إشارة العجلة ، و إذا كان الجسيم يتحرك بتسارع أو يتحرك بتباطؤ





شكل (١)

في شكل (١): ت المنحنى أعلى محور به ع > .

. < 🛥 : ، ت المنحنى متزايد ت الميل موجب

: ع د > . : الجسيم يتحرك بتسارع

في شكل (٢) : ت المنحنى أعلى محور له : ع > .

، : المنحنى متناقص : الميل سالب : د ح .

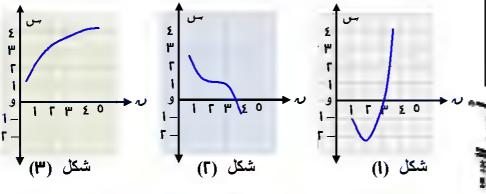
ن ع ح > . ن الجسيم يتحرك بتباطؤ

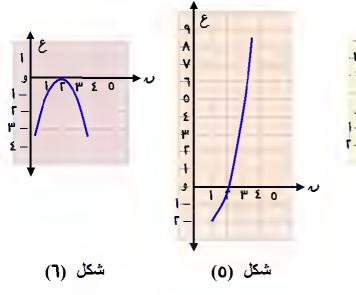
في شكل (٣) : ث المنحني أسفل محور به : ع < .

المنحنى متناقص : الميل موجب

ئ الجسيم يتحرك بتباطؤ. ∴ ع د .

[(١٠) أمامك ثلاثة منحنيات (١) ، (٦) ، (٣) كل منها تمثل منحنى الموضع – الزمن ، و ثلاثة منحنيات (٤) ، (٥) ، (٦) كل منها تمثل منحنى السرعة – الزمن ، صل كل منحنى من المجموعة الأولى بالمنحنى المناظر له من المجموعة الثانية





شکل (٤)

أحمد التنتنوري

حل آخر

∴ د = ۳ ع = ۳ × ۳ س = ۹ س

و عندما : - فإن : - وحدة عجلة و عندما : - وحدة عجلة

(۱۲) یتحرك جسیم فی خط مستقیم بحیث كان القیاس الجبری لمتجه سرعته ع یعطی فی علاقة مع القیاس الجبری للموضع س یعطی بالصورة : $3 = m + \frac{1}{m}$ ، أوجد عجلة الحركة عندما : m = 7 حیث : m مقاسة بالمتر ، m مقاسة بوحدة m / ث

حل آخر

 دراسة شكل (١):

فى [١ ، ٢ [الجسيم يتحرك في الاتجاه السالب (لأسفل)

، ت المنحنى متناقص ن الميل سالب ن ع ح .

عند $v_0 = 7$: الجسيم يغير اتجاه حركته لأن ميل المماس = . أى أن : 3 = 0 في 1 = 0 ، 0 = 0 الجسيم يتحرك في الاتجاه الموجب (لأعلى)

، ٠٠ المنحنى متزايد ٠٠ الميل موجب ٠٠٠ ع > .

و هذا يتفق مع المنحنى بشكل (٥)

دراسة شكل (٢):

فى [٥٠. ، ٢ [الجسيم يتحرك في الاتجاه السالب (لأسفل)

، : المنحنى متناقص : الميل سالب : ع < .

عند $v_0 = r_0$: الجسيم يغير اتجاه حركته لأن ميل المماس $r_0 = r_0$ أي أن $r_0 = r_0$

في] ٢ ، ٣,٥] الجسيم يتحرك في الاتجاه السالب (لأسفل)

، ٠٠ المنحنى متناقص ٠٠ الميل سالب ٠٠ ع < ٠

و هذا يتفق مع المنحنى بشكل (٦)

دراسة شكل (۳):

الجسيم يتحرك في الاتجاه الموجب (لأعلى) دائماً

، ٠٠ المنحنى متناقص ٠٠ الميل سالب ٠٠٠ ع < ٠

و هذا يتفق مع المنحنى بشكل (٤)

(۱۱) إذا كانت : 3 = 7 س فأوجد حا بدلالة س ثم أوجد حا عندما س 7 = 7

٠: ع = ٣ س ، : ح = ع . عوس

ن حـ = ٣ س × ٣ = ٩ س × ٣ = ٩ س :

و عندما : - فإن : - + وحدة عجلة

(۱۳) جسیم یتحرك فی خط مستقیم بحیث كان القیاس الجبری لمتجه سرعته عیعطی فی علاقة مع القیاس الجبری للموضع س یعطی بالصورة : ع = $\frac{1}{m^2}$ ، أوجد حابدلالة س ، ثم أوجد حافدما : $m = \frac{1}{r}$

الحل

$$\frac{2}{\sqrt{2}} = \frac{2}{\sqrt{2}} \cdot \frac{2}{\sqrt{2}} = \frac{2$$

و عندما : - فإن : - فإن : - - - \times ($\frac{1}{7}$) $\frac{1}{7}$ وحدة عجلة حل آخر

(12) جسيم يتحرك فى خط مستقيم بحيث كان القياس الجبرى لمتجه سرعته ع يعطى فى علاقة مع القياس الجبرى للموضع س يعطى بالصورة : $3^{1} = 11 - 9$ حتا س ، أوجد أقصى سرعة للجسيم و عجلة الحركة عندئذ

الحل

:
$$3^{-1} = 11 - 9$$
 حتا س (۱) بالاشتقاق بالنسبة إلى س ينتج : $9 = 17 - 9$ حتا س $9 = 9$ حا س $9 = 9$ حا س

س	••	π Γ –		π-		٠		π		πΓ	••	
إشارة ح			+		ı		+		1	•		l
ع		X	تزايدية	\times	تناقصية	X	تزايدية	X	تناقصية	X		
				قىم مطلمى مطلمة				قيمة عظمي مطية				

أقصى سرعة للجسيم تكون عندما:

.... ! $\pi \mathbf{r} - ! \mathbf{i} \pi - ! \mathbf{i}$! $\pi \mathbf{r} \cdot ! \mathbf{i} \pi \mathbf{r} = \mathbf{i}$

، عند : س = π " مثلاً " بالتعويض في (۱) ينتج :

$$3^{1} = 1 - 9 \times (-1) = 0$$

∴ $3 = \pm 0$

∴ أقصى سرعة للجسيم = ± 0

 $\pi = \frac{9}{5} = \frac{9}{5} = \frac{1}{5}$ ، بالتعویض فی (۲) ینتج : د

" أى تنعدم العجلة عندما يصل إلى أقصى سرعة (سرعة منتظمة) "

لاحظ من الشكل:

أصغر سرعة للجسيم تكون عندما:

، عند : س = . " مثلاً " بالتعويض في (١) ينتج :

$$\sqrt{V} = \Gamma I - P \times I = V$$
 $\therefore 3 = \pm \sqrt{V}$

(١٥) جسيم يتحرك في خط مستقيم بحيث تكون معادلة حركته تعطى

بالصورة : س (ω) = Ψ حتا ω + Δ حا ω دیث : س مقاسة بالمتر ، ω مقاسة بالثانیة أوجد :

 $\pi = \nu$ ، $\pi = 0$: منه عندما و π ، نه القياس الجبرى للازاحة في عندما

(ب) القياس الجبرى لمتجه السرعة ع

 $\pi = \omega$ ، $\pi \stackrel{!}{\tau} = \omega$ ، . = ω : عندما

(ح) أقصى ازاحة للجسيم

الحل

∵ف = س(∪) – س(٠)

، س (.) = ۳ حتا . + ٤ حا . = ۳ × ۲ + ۱ × ۳ = ،

.. ف = ۳ حتا *ب* + ٤ حا *ب* - ۳

(۱) ت ف = ۳ حتایہ + ٤ حایہ – ۳

 $\mathbf{1}-\mathbf{P}-\mathbf{P}-\mathbf{P}-\mathbf{P}$ ، عندما : $\mathbf{v}=\mathbf{P}$ فإن : ف $\mathbf{p}=\mathbf{P}$

حتا ν = $\frac{3}{9}$ حال ν + عال ν حتا ν

: عندما : به = . فإن : ع = - ٣ × ٠ + ٤ × ١ = ٤

 $\Psi - = . \times \Sigma + 1 \times \Psi - = \mathcal{E}$ فإن : عندما : $\pi \frac{1}{2} = ...$

 $\mathbf{\Sigma} - = (\mathbf{I} - \mathbf{I} \times \mathbf{\Sigma} + \mathbf{I} \times \mathbf{\Psi} - \mathbf{I} \times \mathbf{\Sigma} + \mathbf{I} \times \mathbf{\Psi} = \mathbf{I} \times \mathbf{I}$ ، عندما : $\mathbf{v} = \mathbf{v}$

(ح)∵ف = ۳ حتابہ + ۶ حانہ – ۳

ن ع = عن = - ۳ حتاں + ٤ حاں :

 $\mathbf{z} = \frac{\mathbf{z}^{2}}{\mathbf{z}} = \frac{\mathbf{z}^{2}}{\mathbf{z}} = \mathbf{z}$ حتا $\mathbf{z} = \mathbf{z} = \mathbf{z}$ ،

و عندما : ع = . فإن : - ٣ حتا له + ٤ حاله = .

٤ حتا ه = ٣ حا ه بانقسمة ÷ حتا ه ينتج :
 طا ه = ثاره = ثاره المنتج :

ن رہ تقع فی الربع الأول أو الربع الثالث $\frac{\pi}{3}$ حا π حتا π = $\frac{\pi}{3}$

 $\frac{1}{2} = \lambda \cup \Delta$ $\frac{1}{2} = \lambda \cup \Delta$ $\frac{1}{2}$

، *: هـ " عنف الله " . > " سالبة " عنف ا

ن عند : حا $\omega = \frac{3}{6}$ ، حتا $\omega = \frac{\pi}{6}$ تكون ف أكبر ما يمكن \therefore

 $\frac{\pi}{a} - = \omega$ ، حتا $\omega = -\frac{1}{a}$

، تحد " عنا " > . " موجبة " ، تحد " عنا الموجبة "

ن عند : حا $v = -\frac{3}{2}$ ، حتا $v = -\frac{7}{2}$ تكون ف أقل ما يمكن .

٠٠ أقصى ازاحة هي :

 $\Psi - \frac{\xi}{\alpha} \times \xi + \frac{\pi}{\alpha} \times \Psi = \omega$ ف

 $=\frac{9}{6}+\frac{71}{6}=\frac{67}{6}-\frac{11}{6}=7$ eats itles

(٩) العلاقة بين : ٤ ، س حيث : ٤ القياس الجبرى لمتجه السرعة

 $(\psi) \stackrel{?}{\Rightarrow} = \psi = \psi = \frac{1}{7}$

 $P = - \frac{1}{7}$ الزمن المستغرق حتى يكون : س = - $\frac{1}{7}$ وجد عجلة الحركة عندئذ

77

أحمد التنتتوري

الحل

 $(\cdot) = \frac{1}{7} + \frac{1}{7}$ فإن :

$$3 = 6\sqrt{4^7 - \frac{1}{2}4^7}$$
 $e^{-\frac{1}{2}4^7}$ $e^{-\frac{1}{2}4^7}$ $e^{-\frac{1}{2}4^7}$

$$(-1)$$
 عندما : س = $-\frac{1}{7}$ فإن : $-\frac{1}{7}$ = -1 ها ل -1

.. حاك م = - ¹/₇ " سالبة "

$$\frac{\pi \sqrt{\Gamma + \pi \frac{\tau}{\tau}} - \omega}{\vartheta} = \omega \quad \text{if} \quad \frac{\pi \sqrt{\Gamma + \pi \frac{v}{\tau}}}{\vartheta} = \omega \therefore$$

$$\cdot \mathbf{c} = \frac{2}{3}\mathbf{v} = -4\mathbf{b}^{2}\mathbf{c}$$

$$\cdot \mathbf{c} = \frac{2}{3}\mathbf{v} = -4\mathbf{b}^{2}\mathbf{c}$$

$$\cdot \mathbf{c} = -4\mathbf{b}^{2}\mathbf{c}$$

$$\cdot \mathbf{c} = -4\mathbf{b}^{2}\mathbf{c}$$

تكامل الدوال المتجهة $\Gamma - \Gamma$

[1] التكامل المحدد:

نلاحظ أن :

ا) من تعريف التكامل غير المحدد:

 $\omega = \int c^{1}(\omega) \cdot \partial \omega = c(\omega) + \dot{\omega}$

حیث: ث ثابت اختیاری لا یتوقف علی س ، و وجوده ضروری لیشتمل التکامل علی جمیع الدوال التی معدل تغیرها هو د (س) و علی ذلك فإن: التكامل غیر المحدد لا ینتج قیمة معینة للمتغیر س

ر) اذا كانت قيمة التكامل عند : س = $\{ abole : c(\{\}) + \hat{c} \}$ و قيمته عند : س = c هي : $c(\{\}) + \hat{c} \}$

ن الفرق بین قیمتی التکامل عند : س = $\{ \}$ ، س = $\{ \}$ ، $\{ \}$ = $\{ \}$. $\{ \}$)

و هو قيُمة معينة (مهما كانت قيمة المقدار الثابت ث)

و يرمز له بالرمز $\int_{a}^{+} c' (m) \approx m$ حيث :

 $\left(\begin{smallmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix}\right) 2 - \left(\begin{smallmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix}\right) 3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{smallmatrix}$

حیث : ۹ ، ب هما حدی التکامل

مثال : ال السام على السام

² [س ۲ + ۲ س ¹/₇ × ۲ – ۳ س ¹/₇ × ۳] =

= [س۲ + س۲ – ۳س] =

 $I - \Sigma = [\Gamma + \Gamma - I] - [\Lambda + \Psi\Gamma - \Im \Sigma] =$

۳۹ =

ملاحظة •

إذا كانت د دالة متصلة على [q ، p] ، د $(m) \ge .$ في هذه الفترة ، q هي مساحة المنطقة المحددة بمنحنى الدالة د و محور السينات و المستقيمين m = q ، m = p فإن : q = q د q د q والمددد م المساحدة و المدد و المدد و المساحدة المدد و الم

سيدرس التكامل المحدد و المساحات تحت المنحنى بالوحدة الرابعة " التكامل المحدد و تطبيقاته " بمقرر التفاضل و التكامل "

[7] استنتاج السرعة و الازاحة :

و لتعيين عجلة حركة وحيدة تطابق العجلة المعطاة حرس) يجب وضع الشروط الابتدائية لكل من السرعة الابتدائية ع، و الموضع الابتدائي س. و ذلك عند : س = . ، و يمكن استبدال التكامل المحدد مع حدود التكامل المناسبة فيكون :

و إذا كانت : العجلة حـ ثابتة فإن :
$$3 - 3$$
 = حـ $\int_{0}^{\pi} 3 \, dx$

$$\mathcal{S} = \mathcal{S}_{\cdot} + \mathbf{c} \quad \mathbf{v} = \mathbf{s}$$

و هي المعادلة الأولى من معادلات الحركة منتظمة التغير في خط مستقيم

ملاحظة

لا يمكن استخدام المعادلة (1 - m) إلا في حالة العجلة الثابتة أما إذا كانت العجلة دالة في الزمن نستخدم المعادلة (1 - 1) أو (1 - 1) حسب معطيات المسألة

ر الخانت :
$$3 = \frac{2\pi u}{3v}$$
 فإن : $\int 3 \ 2v = \int 3 \ 2v$ آن $= \int 3 \ 2v$ آن $= \int 3 \ 2v$

و باستخدام التكامل المحدد و حدود التكامل المناسبة نجد أن :

= المساحة تحت منحنى السرعة _ الزمن

لاحظ: س _ س = ف

و إذا كانت العجلة ثابتة يمكن التعويض عن السرعة من المعادلة ($\mathbf{P} - \mathbf{I}$) فيكون :

$$= 3.0 + \frac{1}{7} - 0^{7}$$
 e ais:

و هي المعادلة الثانية من معادلات الحركة منتظمة التغير في خط مستقيم

لكل مضلع

إجابة حاول أن تحل (١) صفحة ١٤١

مار السكون و على بعد ٨ أمتار من السكون و على بعد ٨ أمتار السكون و على بعد ٨ أمتار من نقطة ثابتة على الخط المستقيم فإذا كانت ح= 1 ω حيث ح مقاسة بوحدة م/ث فأوجد العلاقة بين السرعة و الزمن 📜 كذلك العلاقة بين الازاحة و الزمن

Σ - ν 7 = ^ε |∴ ا^ع ءع = ا^{لم}دء ب ن ع = آ^ن ح ء ب νε (ξ - ν1) ^ν[= ξ ∴ ν Σ - ^Γν Ψ = ε ∴

$$\omega \circ \mathcal{E} \circ \mathcal{I} = \omega \circ \mathcal{I}_{\Lambda} : \qquad \frac{\omega \circ }{v \circ } = \mathcal{E} :$$

إجابة حاول أن تحل (٢) صفحة ١٤٢

بدأت سيارة الحركة من السكون في خط مستقيم من نقطة ثابتة على الخط و يعطى القياس الجبرى لمتجه سرعتها بعد زمن م بالعلاقة :

 $^{\circ}$ إذا كانت : $c = 3 \frac{23}{300}$ فإن : $\int c = 0$ ع ع ع و باستخدام التكامل المحدد و حدود التكامل المناسبة نجد أن : ع ع ع ع = الت حد ع س

 $\therefore \frac{1}{5} \left(3^{7} - 3^{7} \right) = \int_{0}^{\infty} \mathbf{c} \cdot \mathbf{s} \cdot \mathbf{w}$

= المساحة تحت منحنى العجلة _ الازاحة

و إذا كانت العجلة ثابتة فإن :

$$\frac{1}{7} \left(3^7 - 3^7 \right) = -\frac{1}{2} = -\frac{1}{2}$$

لاحظ: س _ س = ف ع ع ا ع ا ح ف

و هي المعادلة الثالثة من معادلات الحركة منتظمة التغير في خط مستقيم 🤡

الشكل المقابل يمثل:

(منحنى السرعة _ الزمن) لحركة جسيم خلال الفترة الزمنية [۱ ، ب] فيكون : $\frac{1}{2}$

حة ف = $\begin{bmatrix} 3(u) & 3u \\ -1 & 3(u) \end{bmatrix}$ حة ف = $\begin{bmatrix} 3(u) & 3(u) \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$ المساحة $\begin{bmatrix} 3(u) & 3(u) \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$ الازاحة ف = ﴿ إِنَّ عَ (نَ) عَ نَهِ

νε (ν) ξ] - νε (ν) ξ] =

 $[(-1)^{-1} - (-1)^{-1}] - [(-1)^{-1} - (-1)^{-1}] =$

و إذا كانت : المساحتين م ، م لمضلعين هندسيين (مثلث أو مستطيل أو شبه منحرف ...) يمكن إيجاد كل منها بقانون المساحة

أوجد كلاً من عجلة الحركة و ازاحة السيارة عند س = ٦ الحل

$$\Gamma + \nu = \frac{\xi_s}{v_s} = \Delta \therefore \qquad \nu \Gamma + \nu = \xi :$$

$$\Gamma = \nu = \lambda :$$

$$\Gamma = \nu :$$

اجابة حاول أن تحل (٣) صفحة ١٤٣

بدأت سيارة الحركة من السكون في خط مستقيم من نقطة ثابتة على هذا الخط و يعطى القياس الجبرى لمتجه السرعة ع بعد زمن م بالعلاقة ع = ٤ س - ٣ س أحيث ع مقاسة بوحدة م / ث ، س مقاسة بالثانية المتوسطة و متجه السرعة المتوسطة ،

متى تصل سرعة السيارة إلى قيمتها العظمى ؟ و أوجد مقدار العجلة عندئذ

، ببحث اشارة ع كما بالشكل التالي :

$$\begin{array}{c|c}
(v) & + + + - - - \\
v & (\cdot) & (\frac{i}{v})
\end{array}$$

أو منحنى السرعة _ الزمن

نجد : السيارة تغير حركتها بعد 靠 ث

ع = ٣ له الله عيث ع مقاسة بوحدة ٢ / ث ، له مقاسة بالثانية

$$\Gamma + \nu \gamma = \frac{\xi s}{\nu s} = \Delta : \qquad \nu \Gamma + \nu \Psi = \xi :$$

$$\Gamma = \nu \Rightarrow i : \qquad \Gamma = \nu \Rightarrow i :$$

$$\nu s (\nu \Gamma + \nu \Psi) = (\Gamma) \Rightarrow i : \qquad \nu s \xi = i :$$

$$\Gamma = \nu \Rightarrow i : \qquad \nu s (\nu \Gamma + \nu \Psi) = (\Gamma) \Rightarrow i :$$

$$\Gamma = \nu \Rightarrow i : \qquad \nu s (\nu \Gamma + \nu \Psi) = (\Gamma) \Rightarrow i :$$

ن متجه السرعة المتوسطة خلال $[.، 2] = -\frac{7}{7}$ $\overline{c} = \Lambda$

🚅 حيث 🕏 متجه وحدة في اتجاه الحركة

۱ ، یکون القیاس الجبری لمتجه السرعة المتوسطة = ۸ م / ث

و تصل السرعة لقيمتها العظمى أو الصغرى عندما: حـ = .

أى عندما :
$$\frac{3}{5} = .$$
 أى عندما : $3 - 7$ ل $3 = .$ أى عند : $3 - 7$ ث

ن المسافة المقطوعة خلال $[\cdot,\cdot]$ = $[\cdot,\cdot]$ ع ء \cdot المسافة المقطوعة خلال $[\cdot,\cdot]$ ع

ن السرعة المتوسطة خلال [، ، ع] = $\frac{779}{\sqrt{7}} \div 3 = \frac{777}{\sqrt{7}}$ م / ث

، < عندما : س > ·

فإن : حـ < .

، عندما: به < .

فإن: حـ > .

17 -

[]

أدود التنتوري

توجد قيمة عظمى للسرعة ع

عند : س = يَ ث

لاحظ الشكل المقابل:

أو مندنى السرعة _ الزمن

" السابق تمثيله "

أى تصل السرعة لقيمتها العظمى عند : $w = \frac{1}{2}$ ث و عندها : x = -1

ν	•	7 7	∞
إشارة ح	+ +	•	-
ع	1		1
ن	تناقصية		تزايدية
		قيمة عظمي محلية	
		محلية	

إجابة حاول أن تحل (٤) صفحة ١٤٣

(۹)
$$3^{-1}$$
 بدلالة س (ب) سرعة السيارة عندما -1

$$\mathcal{E} = \mathcal{E} = \mathcal{E}_{ir} = \mathcal{$$

$$\dot{v} \left(\frac{t}{7} - \frac{1}{2} \mathcal{S}^{-1} - 2 \mathcal{S}^{-1} \right) - \left(\sqrt{\Lambda} - \Gamma I \right) = \frac{t}{7} \mathcal{S}^{-1} - 1 V$$

: جنس کے سرک بالضرب
$$\chi$$
 ینتج بالضرب χ ینتج :

إجابة حاول أن تحل (٥) صفحة ١٤٤

حل تمارین (۱ – ۲) صفحة ۱٤٤ بالكتاب المدرسي

في جميع المسائل اعتبر أن الجسيم يتحرك في خط مستقيم ، س ، ع ، حهى القياسات الجبرية لكل من الموضع ، متجه السرعة ، العجلة على الترتيب

أختر الاجابة الصحيحة من بين الاجابات المعطاة

(۱) إذا كان :
$$3 = 4 \, \text{v}^{-1} - 1 \, \text{v}$$
 و كانت : $- \text{v} = 1 \, \text{ areal}$:

$$1 + \nu \Gamma - {}^{\Gamma} \nu \Psi = \omega (\Psi) \qquad \Gamma - \nu 1 = \omega (P)$$

$$1 - {}^{\mathsf{r}} \omega - {}^{\mathsf{r}} \omega = \omega (\mathfrak{s}) \quad 1 + {}^{\mathsf{r}} \omega - {}^{\mathsf{r}} \omega = \omega (\Delta)$$

$$(+)$$
 س = $\sqrt{-2}$ حتا $\sqrt{-2}$

$$\Gamma - \alpha = \omega - \alpha = \omega + \gamma + \omega = \omega - \alpha = \omega$$

$$(2)$$
 إذا كان : $3 = 4 \, \text{v}^{1} - 7 \, \text{v}$ فإن :

وحدة طول
$$\frac{1}{\sqrt{2}}$$
 وحدة طول $\frac{1}{\sqrt{2}}$

(ح)
$$\frac{717}{77}$$
 وحدة طول (ع) $\frac{717}{77}$ وحدة طول

(0) إذا كان :
$$3 = 4 v^{-1} - v^{-1} + 1 v$$
 فإن : المسافة المقطوعة خلال [. ، 4] تساوى

(4)
$$\frac{1}{3}$$
 e ces det

(c)
$$\frac{9}{2}$$
 e c c i de t (3) $\frac{11}{2}$ e c c i de t

(ب) کو وحدة طول
$$\frac{1}{7}$$
 وحدة طول (ب) وحدة طول

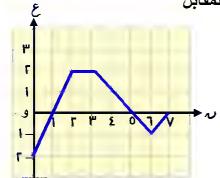
$$(-)$$
 وحدة طول (3) وحدة طول (7)

: خان :
$$- = 4$$
 ، ع $- = -1$ فإن : (۷)

(۴)
$$\frac{1}{7}$$
 وحدة طول $\frac{1}{7}$ وحدة طول

(ح)
$$\frac{67}{7}$$
 وحدة طول (۶) $\frac{77}{7}$ وحدة طول

- (٩) ٣ وحدة طول
- (ب) ٥ وحدة طول
- (**د) ۷ وحدة طول**
- (۶) ۸ وحدة طول



أحمد الننتنوري

أدهد الشنتوري

1

(٩) من منحنى السرعة _ الزمن المقابل

$$\dot{u} + u - v = u = (u - v - v) + \dot{u} = v + \dot{u}$$

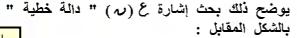
عندما : $u = v + \dot{u} = v + \dot{u}$

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{E}^{\mathsf{T}} = \mathbf{u} : \qquad \mathbf{r} - \mathbf{v} = \mathbf{E} : (\mathbf{P})$$

$$\lceil \left[\ \nu \Gamma - \lceil \nu \frac{r}{r} \ \right] = \nu s (\Gamma - \nu \Gamma) \rceil = \vec{\omega} :$$

حل آخر

فإن :
$$v = \frac{7}{2}$$
 ث ، و عندها يغير الجسيم اتجاه حركته



$$= \left[\left(\begin{array}{ccc} \Gamma \times \Gamma - \Sigma \times \frac{\tau}{7} \end{array} \right) \right] =$$

$$\left[\left(\frac{7}{7} \times 7 - \frac{1}{9} \times \frac{7}{7} \right) \right] -$$

$$-\left[\left(\frac{\pi}{7}\times\frac{2}{9}-7\times\frac{7}{\pi}\right)-.\right]=7$$
 وحدة طول

حل ثالث

من منحنى السرعة _ الزمن:

$$\gamma_1 = \text{Aule} \hat{\alpha}^{\dagger} \times \frac{1}{7} \times \frac{1}{7} \times 2 = \frac{\Lambda}{7}$$

$$\gamma_1 =$$
مساحة مثلث $= \frac{7}{7} \times \frac{7}{7} \times 7 = \frac{7}{7}$

ن ف
$$= \gamma_1 - \gamma_2 = \frac{\Lambda}{\pi} - \frac{\gamma}{\pi} = \frac{\pi}{\pi} = \gamma$$
 وحدة طول

$$(\Gamma - \nu \Gamma) \nu = \nu \Gamma - \nu \Gamma = \xi : (\Sigma)$$

ث عندما : ع
$$=$$
 . فإن : $\omega =$ ، ، $\omega = \frac{7}{\pi}$ ث :

الْجسيم يغير اتجاه حركته عند
$$v = \frac{7}{2}$$
 ث

أو منحنى السرعة - الزمن المقابل:

يوضح ذلك بحث إشارة ع (م) " دالة تربيعية " بالشكل المقابل: أو منحنى السرعة - الزمن التالي حيث

ن نقطة رأس المنحنى هى :
$$(\frac{1}{\pi} - \frac{1}{\pi})$$

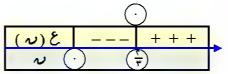
$$\left|\left[\left(\frac{\xi}{4} - \frac{\lambda}{7V}\right) - \left(\Sigma - \Lambda\right)\right]\right| + \left|\left[\cdot - \left(\frac{\xi}{4} - \frac{\lambda}{7V}\right)\right]\right| =$$

$$= | -\frac{3}{\sqrt{7}} | + | 3 + \frac{3}{\sqrt{7}} | = \frac{3}{\sqrt{7}} + \frac{711}{\sqrt{7}} = \frac{711}{\sqrt{7}}$$
 وحدة طول

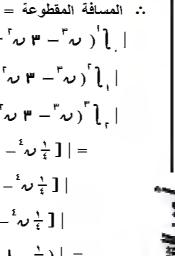
$$\nu + \nu = \nu = \nu = \nu = \nu$$

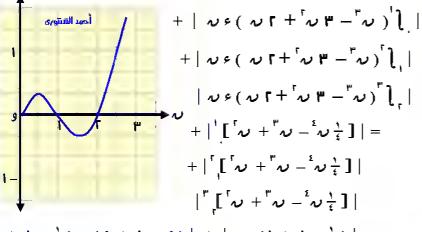
$$(\Gamma - \nu)(\Gamma - \nu) = (\Gamma + \nu - \nu) = 0$$

$$\Gamma = 0$$
 : $\beta = 0$ نهان : $\beta = 0$ نهاد ما : $\beta = 0$ عندما : $\beta = 0$ نهاد ما : $\beta = 0$ با نهاد ما : $\beta = 0$ بانهاد ما : $\beta = 0$ با نهاد ما : $\beta = 0$ با نهاد



أحهد الشنتوري





$$| (1+1-\frac{1}{2}) - (2+\Lambda+2) | + | \cdot - (1+1-\frac{1}{2}) | = | (1+1-\frac{1}{2}) | + | \cdot - (1+1-\frac{1}{2}) | + |$$

" ثابتة "
$$\dot{z} = 3 + 4 \omega$$
 $\dot{z} = 3 + 4 \omega$ $\dot{z} = -1 + 7 \omega$

حل آخر .: عندما : ع = . ۲ - اله - ا فإن : ٧٠ = 🖫 ث ، و عندها يغير الجسيم اتجاه حركته يوضح ذلك بحث إشارة ع (مه) " دالة خطية "

حمد الننتنوري

ومد الشيتوري

بالشكل المقابل:

أو منحنى السرعة
$$-$$
 الزمن التالى حيث : عندما : $0 = -$ ، فإن : $0 = -$ ، عندما : $0 = -$ فإن : $0 = -$

$$\left[\left(\left[1 - 1 \right] - \left(\frac{1}{7} - \frac{1}{7} \right) \right] =$$

وحدة طول
$$-1$$
 وحدة طول -1

مل ثالث

من منحنى السرعة _ الزمن :

$$\gamma_1 = \text{aule} \quad \text{att} = \frac{1}{7} \times \frac{\alpha}{\pi} \times 0 = \frac{\alpha 7}{7}$$

$$\frac{1}{7} = 1 \times \frac{1}{7} \times \frac{1}{7} \times 1 = \frac{1}{7}$$

ن ف =
$$\gamma_1 - \gamma_2 = \frac{57}{7} - \frac{1}{7} = \frac{37}{7} = 3$$
 وحدة طول :

(V) من (٦) يكون :

المسافة المقطوعة =
$$\left|\frac{1}{\sqrt{3}}\right|^{3}$$
 ($\frac{1}{7}$ $\frac{1}{7}$ ($\frac{1}{7}$ $\frac{1}{7}$ ($\frac{1}{7}$ $\frac{1}{7}$) $\frac{1}{7}$ ($\frac{1}{7}$ $\frac{1}{7}$) $\frac{1}{7}$ | $\frac{1}{$

(A) aقدار الازاحة = مساحة شبه منحرف – مساحة مثلث – مساحة مثلث = $\frac{1}{7} \times (2 + 1) \times 7 - \frac{1}{7} \times 1 \times 7 - \frac{1}{7} \times 7 \times 1$ = 0 - 1 - 1 = $\frac{1}{7}$ e e c a de d

- (۱۰) قذف جسيم رأسياً لأعلى بسرعة ابتدائية قدرها 0,1 م/ث من نقطة على ارتفاع 72,0 من سطح الأرض ، أوجد كل من ع ، س بدلالة م ثم أوجد أقصى ارتفاع يصل إليه الجسيم عن سطح الأرض

: الجسيم يتحرك رأسياً لأعلى بعجلة ثابتة " في عكس اتجاه الجاذبية الارضية " 3 + - 0.7 = 0 3 + - 0.7 = 0 3 + - 0.7 = 0

$$\uparrow$$
 I7,I = $\frac{17}{12}$ \times 9,A - $\frac{2}{3}$ \times 0,7 + \uparrow 5.0 = \cdots :

$$\therefore 3 - 7 = \omega^7 - \Gamma \omega + 3 = \omega^7 - \Gamma \omega + 7$$

$$^{\circ}$$
 : الجسيم يتحرك من نقطة ثابتة $\sim \sim$ $=$ $\int_{0}^{\infty} (\omega^{3} - 7\omega + 7)$ ء ω

ث س =
$$\frac{1}{\pi}$$
 $\sqrt{1}$ – $\sqrt{1}$ عندما : ع $\sqrt{1}$ – $\sqrt{1}$ عندما : $\sqrt{1}$

$$\cdot = 11 - \omega 1 - {}^{\mathsf{r}} \omega \div \qquad \mathsf{IA} = \mathsf{\Gamma} + \omega 1 - {}^{\mathsf{r}} \omega \div$$

$$\cdot (\omega - \Lambda) (\omega + 1) = \cdot$$
 و منها : $\omega = \Lambda$ أ؛ $\omega = -1$ مرفوض

(۱۲) جسیم یتحرك فی خط مستقیم من نقطة ثابتة مبتدأ من السكون بحیث كان : $\mathbf{c} = \mathbf{\Lambda} - \mathbf{J} \cdot \mathbf{v}^{\mathsf{T}}$ ، $\mathbf{c} = \mathbf{a}$ كان : $\mathbf{c} = \mathbf{\Lambda} - \mathbf{J} \cdot \mathbf{v}^{\mathsf{T}}$ ، $\mathbf{c} = \mathbf{a}$ أقصى سرعة للجسيم و زمن الوصول لأقصى سرعة و المسافة المقطوعة حتى هذا الزمن

1

$$\omega \in (^{\mathsf{T}} \omega \cap \Lambda)$$
 $= \xi \div (^{\mathsf{T}} \omega \cap \Lambda = \Delta :$

$$\dot{}$$
 : عندما : $\dot{}$ فإن : ع $\dot{}$ - $\dot{}$ $\dot{}$ - $\dot{}$ $\dot{}$ - $\dot{}$ $\dot{}$ - $\dot{}$. عندما : $\dot{}$ - $\dot{}$.

$$\therefore \dot{\mathbf{c}} = \mathbf{.} \qquad \therefore \mathbf{3} = \mathbf{A} \mathbf{v} - \frac{7}{\pi} \mathbf{v}^{\mathsf{m}}$$

عند أقصى سرعة للجسيم (أي الجسيم يتحركة بسرعة منتظمة)

$$\Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \therefore \quad \Lambda =$$

- ٠٠ زمن الوصول أقصى سرعة هو: ٢ ث
- ، أقصى سرعة هي : ع $() = \Lambda \times \frac{7}{\pi} \Lambda \times \frac{7}{\pi} \times \Lambda = \frac{77}{\pi}$ م / ث

(۱۳) جسیم یتحرك فی خط مستقیم من نقطة ثابتة مبتدأ من السكون بحیث كان : ح $=\frac{\pi}{\Lambda}$ س 7 ، ح مقاسة بوحدة 7 ، س بالمتر ، أوجد سرعة الجسیم عندما یكون : س $=^{7}$ ، ثم أوجد موضعه عندما تكون : 8 = 8 7 / ث

ت الجسيم يتحرك من نقطة ثابتة مبتدأ من السكون

$$\therefore \frac{1}{7} \left(3^{\frac{1}{2}} - 3^{\frac{1}{2}} \right) = \int_{0}^{\infty} \frac{\pi}{\Lambda} \omega^{\frac{1}{2}} = \omega$$

$$\frac{1}{7}$$
 ($\frac{3}{7}$ - ،) = $\frac{1}{7}$ س و منها : $\frac{3}{7}$ = $\frac{1}{7}$ س

$$\Gamma = \Lambda \times \frac{1}{2} = \frac{1}{2} \times \Lambda = \Gamma$$
و عندما : س

فإن : ١٤ =
$$\frac{1}{2}$$
 س و منها : س = 7 $\sqrt{2}$

٣٢

· الجسيم يتحرك من نقطة ثابتة بسرعة ابتدائية ٣ م / ث

$$\therefore \beta = \pm \sqrt{V}$$
 کرث و عندما : $\beta^{\dagger} = V \wedge \gamma / \mathring{c}$

و منها : س
$$= \Psi$$
 أ؛ س $= -\frac{1\pi}{\pi}$

$$= VA - (-A + \frac{1}{2} - \frac{1}{2}) + (-A + \frac{1}{2} - \frac{1}{2} = AV)$$

و منها: س =
$$\Psi$$
 أ؛ س = $-\frac{1\pi}{2}$

حل تمارين عامة صفحة 127 بالكتاب المدرسي

أختر الإجابة الصحيحة من بين الإجابات المعطاة

(۱) إذا كان : س =
$$v^{-1}$$
 v + v فإن الجسيم يغير اتجاه حركته عندما :

$$1 = \omega \ (\dot{\varphi})$$
 $\Psi = \omega \ (1 = \omega \ (\dot{P})$

$$\Psi = \nu (s) \qquad \qquad 1,0 = \nu (\Delta)$$

1-1

، ث الجسيم يغير اتجاه حركته عندما :
$$3 = .$$
 أي عندما : $7 \, w - W = .$

الفترة الزمنية $\cdot \cdot \leq u \leq 1$ تكون $\cdot \dots$

(۹) صفر (ب) ۹ (ح) ۱۸ (۲)

أدور الشتوري

$$1 \geq \omega \leq \cdot$$
 المسافة المقطوعة خلال : $\cdot \leq \omega \leq 1$

$$| [(9 - IA) - (PT - PT)] | + | [\cdot - (9 - IA)] | =$$

$$|A| = |A| + |A| = |A| + |A| = |A|$$

ن س = ٤٩٩ م ⁺ ٥ مه + ١٠ ل

$$^{\prime\prime}$$
 س $=$ $\int 3$ ء ω $=$ $\int (0, + \omega, + 1) = 0$ $+ \omega$ $+ \omega$

$$00 \cdot = 1 \cdot + 1 \cdot \times 0 + 1 \cdot \times \Sigma, 9 = (1 \cdot)$$

$$\mathbf{l} = (\bar{\mathbf{l}} \pi)$$
 کان : ع $(\mathbf{v}) = \frac{\mathbf{l}}{\pi}$ حتا $(\frac{\mathbf{l}}{\pi})$ ، کانت : س $(\mathbf{v}) = \frac{\mathbf{l}}{\pi}$ فإن : س $(\mathbf{v}) = \dots$

$$1 - \left(\frac{\nu \Gamma}{\pi}\right) = \frac{\Gamma}{\pi} (\psi) \qquad 1 + \left(\frac{\nu \Gamma}{\pi}\right) = \frac{\Gamma}{\pi} (\theta)$$

$$1 - (\frac{v!}{\pi}) = (s) \qquad 1 + (\frac{v!}{\pi}) = (a)$$

$$\Gamma = (\cdot)$$
 اِذَا كَانَ : حـ (ω) = $-$ \$ حا Γ ω ، و كان : \Im \Im (\circ) = Γ ، Π Π = Π فإن : Π فإن : Π Π = Π

$$\mathring{a} + \mathring{a} = 2 \times -\frac{1}{7}$$
 $\mathring{a} + \mathring{a} = 3 \times -\frac{1}{7}$ $\mathring{a} + \mathring{a} = 3 \times -\frac{1}{7}$

$$\dot{}$$
 ئ س $=$ \int حتایہ ہیں $=$ \times حایہ $+$ ث $=$ حایہ $+$ ث $=$ حایہ $+$ ث $=$

$$\Psi - = \Psi - \pi \Gamma = (\pi) \omega$$
 : $\Psi - \omega \Gamma = \omega$.:

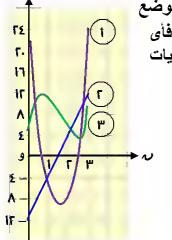
(1) المنحنى المرسوم بالشكل المقابل يمثل موضع جسيم و متجه سرعته و عجلة الحركة فأى الاختيارات تلآتية تمثل على الترتيب منحنيات الموضع – الزمن ، السرعة – الزمن ، العجلة – الزمن

1 (7 (14 ())

て・严・1 (4)

「「「 (m (ユ)

" () ()



بملاحظة الشكل المقابل نجد: بالنسبة للمنحنى (٣):
عند رم = ا توجد قيمة عظمى ، عند رم = ٣ توجد قيمة صغرى
بالنسبة للمنحنى (١) عند رم = ٣ توجد قيمة صغرى
بالنسبة للمنحنى (٣): لا توجد قيم عظمى أو صغرى
درجة دالة المنحنى (٣) = درجة دالة المنحنى (١) + ١ ،
درجة دالة المنحنى (١) = درجة دالة المنحنى (٢) + ١
د المنحنى (٣) يمثل منحنى الموضع – الزمن
المنحنى (١) يمثل منحنى السرعة – الزمن
المنحنى (١) يمثل منحنى العجلة – الزمن

و بطريقة أخرى:

بالنسبة للمنحنى (٣):

فی $[.، \Lambda, . [.، 1, \Gamma, \Gamma, \Gamma, \Gamma]$: المنحنی متزاید ، و میل المماس موجب ... مشتقة دانته تقع أعلی محور ... فی هاتین الفترتین عند : المماس أفقی

. قيمة مشتقة دالته عند هاتين النقطتين = .

في] ٢,٢،٠,٨ [: المنحنى متناقص، و ميل المماس سالب

نه مشتقة دالته تقع أسفل محور م في هذه الفترة و المنحني (١) يحقق ذلك

درجة دالة المنحنى (۳) = درجة دالة المنحنى (۱) + ۱

بالنسبة للمنحنى (١):

في [، ، ٥٠] : المنحنى متناقص ، و ميل المماس سالب

. مشتقة دالته تقع أسفل محور م في هذه الفترة

عند س = 1,0 : المماس أفقى : قيمة مشتقة دالته عند هذه النقطة = .

في] ١,٥ ، ٣ [: المنحنى متزايد ، و ميل المماس موجب

مشتقة دالته تقع أعلى محور به في هذه الفترة و المنحني (٦) يحقق ذلك

درجة دالة المنحنى (۱) = درجة دالة المنحنى (۱) + ۱

مما سبق يتضح: المنحنى (٣) يمثل منحنى الموضع – الزمن ،

المنحنى (١) يمثل منحنى السرعة – الزمن ،

المنحنى (٢) يمثل منحنى العجلة – الزمن

(V) المنحنى المرسوم بالشكل المقابل يمثل موضع جسيم و متجه سرعته و عجلة الحركة فأى الاختيارات الآتية تمثل على الترتيب منحنيات الموضع – الزمن ، السرعة – الزمن ، العجلة – الزمن

1 : [: [()]

٣・Γ・Ⅰ(中)

1 ' " ' [(-)

T : 1 : 1 (9)

الحل

بالنسبة للمنحنى (٣):

عند ر = . ، ر = ۳ : المماس أفقى

ن قيمة مشتقة دالته عند هاتين النقطتين = .

في [. ، ٣ [: المنحنى متناقص ، و ميل المماس سالب

نه مشتقة دالته تقع أسفل محور م في هذه الفترة و المنحنى (٦) يحقق ذلك

درجة دالة المنحنى (\P) = درجة دالة المنحنى (\P) + \P

بالنسبة للمنحنى (٢):

في [. ، ١,٥ [: المنحنى متناقص ، و ميل المماس سالب

ن مشتقة دالته تقع أسفل محور به في هذه الفترة

عند به = ١,٥ : المماس أفقى

قيمة مشتقة دالته عند هذه النقطة = .

في] ۳،۱,۵ [: المنحنى متزايد، و ميل المماس موجب

:. مشتقة دالته تقع أعلى محور م في هذه الفترة و المنحنى (١) يحقق ذلك

درجة دالة المنحنى (٦) = درجة دالة المنحنى (١) + ١

مما سبق يتضح :

المنحنى (٣) يمثل منحنى الموضع – الزمن ،

المنحنى (٦) يمثل منحنى السرعة – الزمن ،

المنحنى (١) يمثل منحنى العجلة – الزمن

(٨) جسيم يتحرك فى خط مستقيم طبقاً للعلاقة : $m=\Sigma$ حتا m حيث : m بوحدة سنتيمتر ، m بالثانية ، أوجد : $m=\Sigma$ عندما : $m=\Sigma$ عندما : $m=\Sigma$

1

 $\Sigma = \Sigma = \frac{3m}{3m} = \Sigma = 3$ حاله $\Xi = m$

۳٥

أحمد الننتتوري

(۹) جسیم یتحرث فی خط مستقیم من نقطة ثابتة علی الخط المستقیم طبقاً للعلاقة : 3 = 2 حا به - حتا به أوجد : س $(\frac{1}{7})$

$$3 = 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x - 2 | x -$$

- (۱۰) جسیم یتحرک فی خط مستقیم بحیث کان القیاس الجبری لازاحته یعطی کدالة فی الزمن v بالعلاقة : ف = v v v بالثانیة حیث ف مقاسة بالمتر v ، v بالثانیة
 - (٩) أوجد عجلة الحركة عند لحظات انعدام السرعة
 - (ب) أوجد سرعة الجسيم عندما تكون: حـ = .

= - - - ا + ا = صفر

- (ح) حدد متى تتزايد سرعة الجسيم و متى تتناقص ؟
- (ء) أوجد المسافة المقطوعة خلال الخمس ثوان الأولى

۳٦

 $\begin{aligned}
\nu & 9 + \lceil \nu & 7 - \rceil \nu = \dot{\omega} : \\
9 + \nu & | \Gamma - \lceil \nu & \Psi = \frac{\dot{\omega} s}{\nu s} = \varepsilon : \\
(1 - \nu)(\Psi - \nu) & \Psi = (\Psi + \nu & 1 - \lceil \nu) & \Psi = \varepsilon : \\
| \Gamma - \nu & 1 = \frac{\xi s}{\nu s} = \Delta
\end{aligned}$

$$(\mathbf{p})$$
 عندما : $\mathbf{c} = \mathbf{e}$. فإن : \mathbf{f} $\mathbf{v} - \mathbf{l} = \mathbf{e}$. و منها : $\mathbf{v} = \mathbf{l}$ عندما : $\mathbf{v} = \mathbf{l}$

(ح) : حُدالَة خطية

∴ بدراسة إشارة حكما بالشكل المقابل
 نجد:
 تتزايد السرعة في:] ۲ ، ∞ [
 ر ن ن
 ر ن ن

(3) Itamie is I

أحمد التنتتوي

أحمد الننتتوى

(۱۱) جسیم یتحرك فی خط مستقیم طبقاً للعلاقة : حـ (ω) = - 7 بسرعة ابتدائیة قدرها ω 7 / ω من نقطة ثابتة علی الخط المستقیم أوجد كلاً من الازاحة و المسافة المقطوعة خلال الفترة الزمنیة [1 ، 2]

الحل

ت د (س) = - ۲ ثابتة ، ع = ۳ ۲ / ث

∴ ع = ع + ح نه = ۳ - ۲نه ، ثالجسیم یتدرك من نقطة ثابتة

و عندما: ره = . فإن: ف = . ث ث = . ث ف = ٣ ره – ره

 $\Gamma = I - I = (\Sigma)$ i $\Sigma - = I - I \Gamma = (\Sigma)$ i $\Gamma = (\Sigma)$

حل آخر لإيجاد ف:

 $\frac{7}{3} = .$ عندما: 9 = 7 ه ای عندما: $9 = \frac{7}{3}$

المسافة المقطوعة = | ف ($\frac{\pi}{7}$) - ف (() + | ف (() +) | المسافة المقطوعة

$$+ \left| \left[\left(1 - \Psi \right) - \left(\frac{4}{5} - \frac{4}{7} \right) \right] \right| =$$

$$|[(3l-1l) - (3l-1l)]|$$

(۱۲) جسیم یتحرث فی خط مستقیم طبقاً للعلاقة : ف = v^{m} – v^{m} دیث ف مقاسة بالمتر ، v^{m} بالثانیة أوجد کلاً من :

(٩) عجلة الحركة عندما تنعدم السرعة (ب) سرعته المتوسطة ، متجه السرعة المتوسطة خلال الفترة

ب) سرك بسويت . الزمنية [. ، ٥]

1-1

 $\begin{picture}(1,0) \put(0,0){\line(0,0){1.5}} \put(0,0){\line(0,0){1.5$

 $\Gamma = \omega$: $\omega = \cdot \cdot \cdot \cdot \omega$

.. المسافة المقطوعة خلال = [· ، o] =

|ف(٦) - ف(٠)| + |ف(٥) - ف(٦)|

 $|[(I\Gamma - \Lambda) - (VO - I\GammaO)]| + |[\cdot - (I\Gamma - \Lambda)]| =$

 $0 \cdot = \cdot - (V0 - V0) = (\cdot)$ ، الإزاحة الكلية $= \dot{0} \cdot (0) - (0)$ ،

ن متجه السرعة المتوسطة $=\frac{||\Delta m|| | ||\Delta m||}{||\Delta m||}$ $=\frac{||\Delta m||}{||\Delta m||}$ $=\frac{||\Delta m||}{||\Delta m||}$ $=\frac{||\Delta m||}{||\Delta m||}$

(۱۳) جسیم یتحرك فی خط مستقیم طبقاً للعلاقة : -7/ ث ، و من موضع یبعد + أمتار فی الاتجاه الموجب من نقطة ثابتة علی الخط المستقیم بحیث كان : $-2\sqrt{100}$ فأوجد $-\sqrt{100}$ السرعة

الجسيم يتحرك بعجلة : حـ = ١ س + ١ ، ع = - ٢ / ث

$$` \Gamma - \nu + {}^{\Gamma} \nu = \xi : \nu + {}^{\Gamma} \nu = \Gamma + \xi :$$

$$\cdot = (\Gamma + \sigma)(\Gamma - \sigma) \div \cdot = \Gamma - \sigma + \sigma : \sigma : \sigma = \sigma : \sigma$$

(12) م، ب نقطتان على خط مستقيم واحد تحرك جسيم من السكون مبتدأ من النقطة م في م ب بحيث كان القياس الجبرى لسرعته يعطى ب بالعلاقة : ع = 2, . س + 9, . س حيث : ع مقاسة بوحدة م / ث ، س بالثانية ، و بعد ثانيتين من تحرك الجسيم الأول تحرك جسيم آخر مبتدأ من النقطة ب في اتجاه بم من السكون بعجلة ثابتة قدرها 7, . م / ث فتقابل الجسيمان بعد 0 ثوان من من تحرك الجسيم الأول فأوجد البعد بين م ، ب

الحل

بفرض أن : الجسمين يلتقيان عند نقطة هـ

بعد مرور 0 ثوان من تحرك الجسيم الأول ، مرور ٣ ثوان من تحرك الجسيم الثانى بالنسبة للجسيم الأول :

$$-$$
 ($\Gamma_0 \times \Gamma_0 \times \Gamma_0$

، بالنسبة للجسيم الثاني:

٠٠ الجسيم يتحرك بعجلة ثابتة حيث : ح = ٦٠. من السكون

$$(\cdot, 9 = \cdot - (9 \times \cdot, 1) =$$



